



(51) 国際特許分類6 G06T 15/00	A1	(11) 国際公開番号 WO98/09253
		(43) 国際公開日 1998年3月5日(05.03.98)

(21) 国際出願番号 PCT/JP97/02997

(22) 国際出願日 1997年8月28日(28.08.97)

(30) 優先権データ

特願平8/248739	1996年8月29日(29.08.96)	JP
特願平8/248946	1996年8月30日(30.08.96)	JP
特願平8/248958	1996年8月30日(30.08.96)	JP
特願平9/214014	1997年7月23日(23.07.97)	JP
特願平9/217486	1997年8月12日(12.08.97)	JP
特願平9/217550	1997年8月12日(12.08.97)	JP

(71) 出願人 (米国を除くすべての指定国について)
三洋電機株式会社(SANYO ELECTRIC CO., LTD.)(JP/JP)
〒570 大阪府守口市京阪本通2丁目5番5号 Osaka, (JP)

(72) 発明者; および

(75) 発明者/出願人 (米国についてのみ)

松本幸則(MATSUMOTO, Yukinori)(JP/JP)
〒305 茨城県つくば市竹園2-16-12-25 Ibaraki, (JP)

寺崎 肇(TERASAKI, Hajime)(JP/JP)

〒305 茨城県つくば市二の宮4-13-1-2-108 Ibaraki, (JP)

杉本和英(SUGIMOTO, Kazuhide)(JP/JP)

〒305 茨城県つくば市竹園2-16-12-45 Ibaraki, (JP)

荒川 勉(ARAKAWA, Tsutomu)(JP/JP)

〒301 茨城県竜ヶ崎市長山6-15-19 Ibaraki, (JP)

(74) 代理人

弁理士 深見久郎, 外(FUKAMI, Hisao et al.)

〒530 大阪府大阪市北区南森町2丁目1番29号
住友銀行南森町ビル Osaka, (JP)

(81) 指定国 CN, US.

添付公開書類

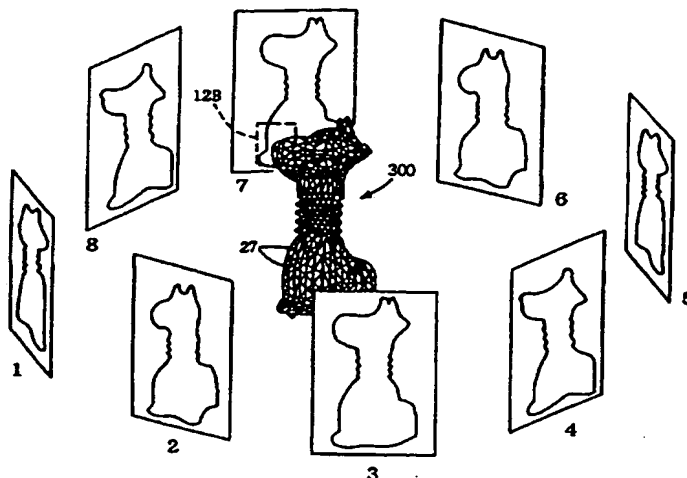
国際調査報告書

(54) Title: TEXTURE INFORMATION GIVING METHOD, OBJECT EXTRACTING METHOD, THREE-DIMENSIONAL MODEL GENERATING METHOD AND APPARATUS FOR THE SAME

(54) 発明の名称 テクスチャ情報付与方法、物体抽出方法、立体モデル作成方法、およびその装置

(57) Abstract

This method is such that a three-dimensional model of an actual object is expressed by polygons in accordance with information about a plurality of images formed by imaging the actual object while the object is turned in steps of an arbitrary angle, and texture information is given to each polygon from information about the object image whose polygon has the largest projection area. In order to improve the color continuity between adjacent polygons, the object image information corresponding to the polygon concerned and to the polygon adjacent to it are so selected as to be the image information about object images which are picked up from directions close to each other in positions close to each other. Another method is such that an object image is divided into a plurality of regions, the differentials between the object image and the background image is obtained for each region, the average of the absolute values of the differentials is obtained for each region and regions whose averages of the absolute values of the differentials are larger than a threshold value are detected as object parts. Further, another method is such that only the background of an object is imaged, the object is imaged while it is turned to obtain a plurality of object images, a silhouette image is generated by a differential processing of the object images and the background image, a voting processing of a voxel space is carried out in accordance with the silhouette image, a polygon is generated in accordance with a three-dimensional form obtained by the voting processing, and a texture obtained from the object images is mapped on the polygon.



この方法は、現実の物体を任意の角度ごとに回転させて撮影された複数の物体画像情報に基づいて、3次元形状モデルをポリゴンにより表現し、各ポリゴンに対して当該ポリゴンが最も大きな投影面積を有する物体画像情報からテクスチャ情報を付与する。隣接するポリゴン間の色彩連続性を向上させるために、注目するポリゴンと隣接するポリゴンとに対応付けられる物体画像情報は、撮影位置および撮影方向が近接した物体画像情報となるように選択される。もう1つの方法は、物体画像を複数の領域に分割し、領域単位で物体画像と背景画像との差分を求め、領域単位で差分の絶対値の平均値を導出し、差分の絶対値の平均値がしきい値以上の領域を物体部分として検出する。さらにもう1つの方法は、対象物体の背景だけを撮影するとともに、対象物体を回転させながら撮影して複数の物体画像を得る。そして、物体画像と背景画像との間で差分処理を行なうことによってシルエット画像を生成し、そのシルエット画像をもとにボクセル空間にボーテイング処理を行ない、ボーテイング処理によって得られた立体形状をもとにポリゴンを生成し、物体画像から獲得したテクスチャをポリゴンにマップする。

PCTに基づいて公開される国際出願のパンフレット第一頁に記載されたPCT加盟国を特定するために使用されるコード（参考情報）

AL	アルバニア	ES	スペイン	LK	スリランカ	SE	スウェーデン
AM	アルメニア	FI	フィンランド	LR	リベリア	SG	シンガポール
AT	オーストリア	FR	フランス	LS	レソト	SI	スロベニア
AU	オーストラリア	GA	ガボン	LT	リトアニア	SK	スロバキア共和国
AZ	アゼルバイジャン	GB	英国	LU	ルクセンブルグ	SL	シエラレオネ
BA	ボスニア・ヘルツェゴビナ	GE	グルジア	LV	ラトヴィア	SN	セネガル
BB	バルバドス	GH	ガーナ	MC	モナコ	SZ	スワジランド
BE	ベルギー	GM	ガンビア	MD	モルドヴァ共和国	TD	チャド
BF	ブルキナ・ファソ	GN	ギニア	MG	マダガスカル	TG	トーゴ
BG	ブルガリア	GW	ギニアビサウ	MK	マケドニア共和国	TJ	タジキスタン
BJ	ベナン	GR	ギリシャ		ラヴィア共和国	TM	トルクメニスタン
BR	ブラジル	HU	ハンガリー	ML	マリ	TR	トルコ
BY	ベラルーシ	ID	インドネシア	LN	モンゴル	TT	トリニダード・トバゴ
CA	カナダ	IE	アイルランド	MR	モリタニア	UA	ウクライナ
CF	中央アフリカ共和国	IL	イスラエル	MW	マラウイ	UG	ウガンダ
CC	コンゴ	IS	アイスランド	MX	メキシコ	US	米国
CH	スイス	IT	イタリア	NE	ニジェール	UZ	ウズベキスタン
CI	コート・ジボアール	JP	日本	NL	オランダ	VN	ベトナム
CM	カメルーン	KE	ケニア	NO	ノルウェー	YU	ユーゴスラビア
CN	中国	KR	朝鮮民主主義人民共和国	NZ	ニュージーランド	ZW	ジンバブエ
CU	キューバ	KP	朝鮮民主主義人民共和国	PL	ポーランド		
CZ	チェコ共和国	KR	大韓民国	PT	ポルトガル		
DE	ドイツ	KZ	カザフスタン	RO	ルーマニア		
DK	デンマーク	LC	セントルシア	RU	ロシア連邦		
EE	エストニア	LI	リヒテンシュタイン	SD	スーダン		

明細書

テクスチャ情報付与方法、物体抽出方法、立体モデル作成方法、およびその装置

5

技術分野

本発明は、実在する対象物体を撮影して得られた物体画像に基づいてその対象物体の形状モデルにテクスチャ情報を付与するためのテクスチャ情報付与方法、物体画像から背景のような不所望部分を除くようにして物体部分を抽出するための物体抽出方法、対象物体の立体モデルを作成する立体モデル作成方法、およびこれらの装置に関する。

10

背景技術

コンピュータグラフィックス等の発達により、3次元グラフィックスの実用的なシステムの開発が盛んに行なわれている。しかしながら、このような実用化システムの普及に伴い顕在化した問題の1つに、形状データの入力方法がある。すなわち、自由曲面を有する物体や、自然界に存在する多くの物体等の複雑な3次元形状を計算機等に入力するのは極めて煩雑で困難な作業となっている。

15

さらに、計算機内等で物体を再構成した場合に、単に物体形状を再構成しただけでは、よりリアルな物体表面の質感等を表現することは困難である。

20

したがって、現実の物体を撮影することにより得た画像情報をもとに、計算機内で形状情報および色彩／質感情報等を再構成することができれば、3次元画像情報の取扱いを簡易に行なうことが可能となる。

一方、たとえばインターネット等における3次元画像通信においては、情報発信者たる一般ユーザによって3次元画像を生成する機会が増加する。したがって、簡便かつコンパクトな装置構成で、3次元画像を生成することも必要になる。

25

(1) 特開平5-135155号公報には、普通の照明条件下で、回転テーブルにある対象物体の連続シルエット画像から3次元モデルを構成することができる立体モデル作成装置が開示されている。

- この3次元モデル構成装置は、回転台で回転する対象物体をカメラで連続的に撮像し、画像処理コンピュータによって撮像した画像から対象物体のシルエット画像の抽出を行なう。このシルエット画像において、シルエット画像の輪郭から垂直回転軸までの水平距離を計測し、この水平距離と回転角度とに基づいて3次元モデルが生成される。すなわち、連続的に撮像されたシルエット画像から、対象物体の輪郭を抽出し、3次元モデルとして表示される。

図1は、以上のようにして生成された3次元モデルに対して、カメラにより連続的に撮像された画像情報に基づいて、テクスチャ情報を張付ける方法を示す概念図である。

- 上記特開平5-135155号公報においては、対象物体を連続的に回転して、対象物体を撮像する、言換えると、人間の3次元モデルに対する形状認識の分解能程度で画像情報を得る場合が説明されている。より具体的には、たとえば回転角が 1° ごとに画像を撮像し、対象物体に対して、360枚の画像を得る場合が説明されている。

- 以下では、説明を簡単にするために、より粗い角度ごとに、画像を撮像した場合について説明するが、その本質は同等である。

図1に示すように、対象物体を、一定の角度ずつ回転させながら、合計 n 枚の画像を撮像した場合を考える。この場合、各画像情報には、ラベル番号として、1, 2, ..., n が対応しているものとする。

- 対象物体は、ポリゴン（三角パッチ）を用いた形状モデル（ワイヤフレームモデル）300で表現されているものとする。この形状モデル300に対してテクスチャ情報を付与する場合、三角パッチの各々に対して、対象物体を撮像したカメラの方向に応じて、対応するラベル番号の画像情報の色彩情報（テクスチャ情報）を付与する。

- より詳しく説明すると、形状モデル300における回転軸から、注目する三角パッチに向かうベクトルを考えた場合、このベクトルと撮影方向ベクトルとの方向が最も一致するような画像から、この三角パッチに対するテクスチャ情報を獲得するという方法である。あるいは、より直感的に説明すれば、表面モデルに地球儀のような経線を仮定し、 $0^\circ \sim 1 \times 360/n^\circ$ の範囲の三角パッチについ

ては1番の画像情報から、 $1 \times 360 / n^\circ \sim 2 \times 360 / n^\circ$ の範囲の三角パッチについては2番の画像情報から、というようにテクスチャ情報を獲得するという方法である。以下では、このようなテクスチャ情報の獲得方法を中心投射方式と呼ぶことにする。

- 5 以上説明したような中心投射方式では、各三角パッチあるいはこれに相当する形状モデルを構成する構成要素（以下、立体形状構成要素と呼ぶ）に対して、1対1に画像情報を対応させることが可能で、かつ、この対応関係の決定が容易であるという利点がある。

10 しかしながら、中心投射方式では、回転軸から見た場合、同一の回転角範囲内に存在しない立体形状構成要素に対しては、異なる画像情報（ラベル番号の異なる画像情報）からテクスチャ情報が付与されるため、照明等の関係により微妙に色彩情報の光沢や質感が異なる場合そのテクスチャに継ぎ目が目立つという欠点がある。

15 また、対象物体の形状によっては、ある撮像方向から得た画像情報では、対応する立体形状構成要素が見通せないために、対応する画像情報中に、その立体形状構成要素に対応するテクスチャ情報が全く含まれないという場合が生じる。

20 図2は、このような場合を説明するための概念図である。すなわち、図2においては、対象物体の回転軸を含む垂直平面における、回転軸、対象物体断面およびカメラ内に射影される物体像の関係を示す。対象物体の形状が、図2に示すような場合、すなわち、カメラ側から見通すことができない部分を含んでいる場合は、この角度方向から撮像した画像情報には、この見通せない部分のテクスチャ情報が存在しないことになる。ところが、たとえばこの撮像方向と一定の角度を有する別の撮像方向からは、この見通せなかった部分のテクスチャ情報を獲得することが可能である。

- 25 （2）物体画像から物体部分だけ抽出する従来の方法としては、補助ツールを使った人手によるものがある。具体的には、対象物体を背景とともに撮影して得られた物体画像を複数の領域に分割する。そして、人がマウスなどを用いて、物体画像中の背景部分を選択し、背景部分を消していく。しかしながら、この方法は、人手によるため、多大な労力を要するという問題点がある。

また、従来の別の物体抽出方法としては、クロマキー技術を使ったものがある。具体的には、同一色の背景板を用いて物体画像から物体部分を抽出する。しかしながら、この方法では、同一色の背景板という特殊な環境を用意する必要があるという問題点がある。

- 5 また、従来の別の物体抽出方法としては、単純差分を用いたものがある。具体的には、物体画像と、対象物体の背景だけを撮影した背景画像との間で差分処理を行ない、差分を求める。そして、差分の絶対値がしきい値以上の部分を物体部分として抽出する。しかしながら、この方法では、対象物体に背景の色と同じ部分が存在する場合には、その部分を物体部分として抽出できないという問題点がある。
- 10 つまり、物体部分の抽出精度が悪いという問題点がある。

また、従来の別の物体抽出方法としては、ステレオ法による奥行情報を利用したものがある。具体的には、対象物体を背景とともに撮影して得られた物体画像から奥行情報がしきい値以下の部分を物体部分として抽出する。しかしながら、この方法では、対象物体と背景との境界付近では奥行の差が大きく、必ずしも正確な奥行情報を得られない。そのため、背景画像の一部分が誤って物体部分として抽出されるという問題点がある。

15

また、上記従来の方法はいずれも、しきい値を予め定めておく必要がある。ここで、画像をA/D変換するA/D変換器の変換特性や照明の特性を考慮して、適切なしきい値を定めることは極めて難しいという問題点がある。特に、A/D変換器の変換特性や照明の特性が変動する場合には、改めてしきい値を定め直す必要があるという問題点もある。

20

(3) 対象物体の形状を読取る従来の装置としては、3次元デジタイザがある。3次元デジタイザは、複数の関節を持つアームおよびペンを備える。そして、人が、このペンを対象物体に接触させ、対象物体上を動かしていく。このようにペンを動かすと、アームの関節の角度が変わっていく。このアームの関節の角度情報をもとに、対象物体の3次元形状を求める。しかしながら、このようなデジタイザでは、人手で計測を行なうため、作業時間および労力が非常に大きくなるという問題点がある。

25

また、従来の別の装置としては、レーザスキャナがある。レーザスキャナは、

レーザを対象物体に照射し、スキャンすることにより、対象物体の3次元形状を求めるものである。しかしながら、このようなレーザスキャナでは、光を吸収する材質からなる対象物体の立体モデルを得ることができないという問題点がある。さらに、装置が非常に複雑で高価になるという問題点がある。さらに、暗室で対象物体の計測を行なう必要があり、撮影環境が制限されるという問題点がある。さらに、色情報を取込みにくいという問題点がある。

また、米国特許4,982,438号には立体モデル作成装置が開示されている。この装置では、対象物体のシルエット画像を用いて、仮定存在領域を算出する。仮定存在領域とは、カメラの投影中心を頂点とし、対象物体のシルエットを断面形状とする錐体状の領域である。この錐体状の領域（仮定存在領域）をボクセルモデルで記述する。以上のような処理を複数のシルエット画像に対して行なう。そして、共通仮定存在領域を求め、対象物体の立体モデルを作成する。ここで、共通仮定存在領域とは、複数のシルエット画像に対する複数の仮定存在領域の論理積部分である。しかしながら、この装置では、論理積により立体形状を得ているため、1つのシルエット画像が不正確であった場合、精度よく立体モデルを作成することができないという問題点がある。また、水平方向（回転軸に垂直な方向）からのみ、対象物体を撮影しているため、色情報が不足したり、局所的凹部を認識できない場合があるという問題点がある。

また、上記特開平5-135155号公報に開示された立体モデル作成装置では、回転台で回転する対象物体をカメラで撮影し、複数のシルエット画像を得る。この複数のシルエット画像をもとに、複数の水平面（回転軸に垂直な面）での対象物体の複数の形状を得る。そして、隣り合う水平面において、対象物体の形状の輪郭線上の点同士を三角パッチで結ぶ。ここで、1つの水平面での対象物体の形状の輪郭線上の点は、所定角度ごとに定められる。このようにして、対象物体の立体モデルを作成する。しかしながら、この装置では、シルエット画像を作成するために、背景板を用いており、特殊な撮影環境が必要になるという問題点がある。さらに、複数の水平面での対象物体の形状を用いて立体モデルを作成しているためデータ量が多くなり、処理に時間がかかるという問題点がある。

それゆえに、本発明の目的は、実在する物体を撮像した画像情報に基づいて、

計算機内等において立体モデルを再構成する場合、対象物体の形状にかかわらず、形状モデルを構成する立体形状構成要素の各々にテクスチャ情報を付与することが可能なテクスチャ情報付与方法およびその装置を提供することである。

- 5 本発明の他の目的は、現実には撮像された画像情報に基づいてテクスチャ情報を形状モデルに付与する際に、撮像された画像情報からより現実の物体の有するテクスチャに近いテクスチャ情報を付与することが可能なテクスチャ情報付与方法およびその装置を提供することである。

- 10 本発明のさらに他の目的は、現実の物体を撮像して得られた画像情報をもとにテクスチャ情報を形状モデルに付与する際に、形状モデルを構成する立体形状構成要素の各々に付与されるテクスチャの不連続性（継ぎ目）が目立ちにくいテクスチャ情報付与方法およびその装置を提供することである。

本発明のさらに他の目的は、対象物体に背景の色と同じ部分が存在する場合でもその部分を物体部分として抽出できる物体抽出方法およびその装置を提供することである。

- 15 本発明のさらに他の目的は、種々の特性が変動する場合でも、常に安定して正確な物体部分を抽出できる物体抽出方法およびその装置を提供することである。

本発明のさらに他の目的は、人手による作業を少なくするとともに特殊な撮影環境を不要とする物体抽出方法およびその装置を提供することである。

- 20 本発明のさらに他の目的は、人手による作業を少なくすることのできる立体モデル作成方法およびその装置を提供することである。

本発明のさらに他の目的は、撮影環境および対象物体の材質の制限が小さく、簡単な構成の立体モデル作成方法およびその装置を提供することである。

- 25 本発明のさらに他の目的は、複数のシルエット画像のうちのいくつかが不正確であっても、精度よく立体モデルを作成できる立体モデル作成方法およびその装置を提供することである。

本発明のさらに他の目的は、十分な色情報を得ることができ、対象物体の局所的凹部をも認識できる立体モデル作成方法およびその装置を提供することである。

本発明のさらに他の目的は、特殊な撮影環境が不要で、処理するデータ量が少なく高速に立体モデルを作成できる立体モデル作成方法およびその装置を提供す

ることである。

発明の開示

5 本発明の1つの局面に従うと、形状モデルに対するテクスチャ情報付与装置は、対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述する手段と、対象物体を異なる視点から撮影することにより獲得された複数の物体画像情報に基づいて、形状モデルに対するテクスチャ情報を、立体形状構成要素ごとに、各物体画像情報の立体形状構成要素に対するテクスチャ情報量に応じて付与する手段とを備える。

10 好ましくは、上記テクスチャ情報量は、立体形状構成要素ごとに、各立体形状構成要素の面法線方向と、各物体画像情報を撮影した方向との一致の程度により表現される。

好ましくは、上記テクスチャ情報量は、立体形状構成要素ごとに、各物体画像情報に投影され立体形状構成要素の面積により表現される。

15 本発明のもう1つの局面に従うと、形状モデルに対するテクスチャ情報付与装置は、対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述する手段と、対象物体を異なる視点から撮影することにより獲得された複数の物体画像情報に基づいて、形状モデルに対するテクスチャ情報を立体形状構成要素ごとに、各物体画像情報の立体形状構成要素に対するテクスチャ情報量と立
20 体形状構成要素間のテクスチャ連続性との双方に応じて付与する手段とを備える。

好ましくは、上記テクスチャ情報を付与する手段においては、テクスチャ情報量の増加に伴い減少し、かつ、立体形状構成要素間のテクスチャ連続性の向上に伴い減少する評価関数を極小化するように、立体形状構成要素ごとに対応付けられた物体画像情報から、形状モデルに対するテクスチャ情報を付与する。

25 好ましくは、上記評価関数においては、テクスチャ連続性は、注目する立体形状構成要素とそれに隣接する立体形状構成要素とにそれぞれ対応する物体画像情報の撮影位置および撮影方向の差の関数として表現される。

好ましくは、上記評価関数においては、テクスチャ連続性は、位置変化を伴って物体画像情報を撮影した場合に各物体画像情報に位置変化に対応したラベル番

号を与えたとき、注目する立体形状構成要素に割当てられたラベル番号と、注目する立体形状構成要素に隣接する立体形状構成要素に割当てられたラベル番号との差の増加に伴い増加する関数として表現される。

5 好ましくは、上記評価関数においては、テクスチャ連続性は、規則的な位置変化を伴って物体画像情報を撮影した場合に各物体画像情報に位置変化に対応したラベル番号を与えたとき、注目する立体形状構成要素に割当てられたラベル番号と、注目する立体形状構成要素に隣接する立体形状構成要素に割当てられたラベル番号との差の増加に伴い増加する関数として表現される。

10 好ましくは、上記評価関数においては、テクスチャ情報量は、立体形状構成要素ごとに、各物体画像情報に投影される立体形状構成要素の面積の関数として表現される。

好ましくは、上記評価関数においては、テクスチャ情報量は、立体形状構成要素ごとに、各立体形状構成要素の面法線方向と、各物体画像情報を撮影した方向との一致の程度の関数として表現される。

15 好ましくは、上記評価関数は、 i 番目 (i : 自然数) の立体形状構成要素に割当てられたラベル番号と i 番目の立体形状構成要素に隣接する立体形状構成要素に割当てられたラベル番号との差の全立体形状構成要素についての総和と、 i 番目の立体形状構成要素に割当てられたラベル番号に対応する物体画像情報に投影される、 i 番目の立体形状構成要素の面積の全立体形状構成要素についての総和との線形結合で表現される。

20

本発明のさらにもう 1 つの局面に従うと、形状モデルに対するテクスチャ情報付与装置は、対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述する手段と、位置変化を伴って複数の物体画像情報を撮影した場合に各物体画像情報に位置変化に対応したラベル番号を与えたとき、各立体形状構成要素に対するテクスチャ情報量の増加に伴い減少し、かつ、各立体形状構成要素とそれに隣接する立体形状構成要素とにそれぞれ割当てられるテクスチャ情報のテクスチャ連続性の向上に伴い減少する評価関数を極小化するように、立体形状構成要素ごとにラベル番号を対応付ける手段と、対応付けられたラベル番号に対応する物体画像情報と、対応付けられたラベル番号を含む所定数のラベル番号に

25

対応する物体画像情報とに基づいて、各物体画像情報に投影される立体形状構成要素の面積に応じた重み平均処理を行なうことにより、立体形状構成要素にテクスチャ情報を付与する手段とを備える。

- 好ましくは、上記立体形状構成要素にテクスチャ情報を付与する手段では、上記立体形状構成要素について、立体形状構成要素に対応づけられたラベル番号に対応する物体画像情報、および上記対応づけられたラベル番号を含む所定数のラベル番号に対応する物体画像情報に投影された面積を求め、これを下記重み平均処理を行なう際の重み係数とする。そして、上記立体形状構成要素のテクスチャ情報として、上記立体形状構成要素が上記物体画像情報に投影される部位を求め、この投影部の画像情報（色、濃度あるいは輝度）を重み平均処理することで上記テクスチャ情報とする。

- 本発明のさらにもう1つの局面に従うと、形状モデルに対するテクスチャ情報付与装置は、対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述する手段と、規則的な位置変化を伴って複数の物体画像情報を撮影した場合に各物体画像情報に位置変化に対応したラベル番号を与えたとき、各立体形状構成要素に対するテクスチャ情報量の増加に伴い減少し、かつ、各立体形状構成要素とそれに隣接する立体形状構成要素とにそれぞれ割当てられるテクスチャ情報のテクスチャ連続性の向上に伴い減少する評価関数を極小化するように、立体形状構成要素ごとにラベル番号を対応付ける手段と、対応付けられたラベル番号に対応する物体画像情報と、対応付けられたラベル番号を含む所定数のラベル番号に対応する物体画像情報とに基づいて、各物体画像情報に投影される立体形状構成要素の面積に応じた重み平均処理を行なうことにより、立体形状構成要素にテクスチャ情報を付与する手段とを備える。

- 好ましくは、上記立体形状構成要素にテクスチャ情報を付与する手段では、上記立体形状構成要素について、立体形状構成要素に対応づけられたラベル番号に対応する物体画像情報、および上記対応づけられたラベル番号を含む所定数のラベル番号に対応する物体画像情報に投影された面積を求め、これを下記重み平均処理を行なう際の重み係数とする。そして、上記立体形状構成要素のテクスチャ情報として、上記立体形状構成要素が上記物体画像情報に投影される部位を求め、

この投影部の画像情報（色、濃度あるいは輝度）を重み平均処理することで上記テクスチャ情報とする。

5 本発明のさらにもう 1 つの局面に従うと、形状モデルに対するテクスチャ情報付与装置は、対象物体を異なる視点から撮影することにより複数の物体画像情報を獲得する手段と、対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述する手段と、立体形状構成要素ごとに、複数の物体画像情報のそれぞれに投影された立体形状構成要素に対応する面積に応じた、すべての物体画像情報についての重み平均処理を行なうことにより得られたテクスチャ情報を付与する手段とを備える。

10 好ましくは、上記立体形状構成要素にテクスチャ情報を付与する手段では、上記立体形状構成要素の各々について、物体画像情報に投影された面積を求め、これを下記重み平均処理を行なう際の重み係数とする。そして、上記立体形状構成要素のテクスチャ情報として、上記立体形状構成要素が上記物体画像情報に投影される部位を求め、この投影部の画像情報（色、濃度あるいは輝度）を重み平均
15 処理することで上記テクスチャ情報とする。

したがって、上記テクスチャ情報付与装置によれば、実在する物体を撮影した画像情報に基づいて、計算機内等において形状モデルを再構成した場合に、当該対象物体を撮影した複数の画像情報のうちから、最も現実の物体が有するテクスチャ情報として最も適切なものをを選択的に形状モデルに付与することが可能で
20 ある。

また、複数の立体形状構成要素の集合として表現された形状モデルに対して、テクスチャ情報（色彩情報）を付与する場合に、各立体形状構成要素間でのテクスチャ情報の不連続性を抑制しつつ、同時に現実の物体の有するテクスチャ情報により近いテクスチャ情報を各立体形状構成要素に選択的に付与することが可能
25 である。

さらに、複数の立体形状構成要素に対して、現実の対象物体から撮影した物体画像情報に基づいて、テクスチャ情報を付与する処理を、各立体形状構成要素に対するラベリング問題に置換して処理することが可能であるため、コンピュータ処理等に適した手順で各立体形状構成要素へのテクスチャ情報の付与処理を行な

うことが可能である。

本発明のさらにもう 1 つの局面に従うと、対象物体を撮影して得られた物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出装置は、領域分割手段と、抽出手段とを備える。領域分割手段は、物体画像を複数の領域に分割する。抽出手段は、物体画像の各画素の情報を、領域ごとにまとめる処理を行なうことにより、物体画像中の物体部分を特定し、抽出する。ここで、不所望部分とはたとえば背景部分である。

好ましくは、抽出手段において、物体画像の各画素の情報を、領域ごとにまとめる処理は、物体画像の各画素の情報を、領域ごとに平均化する処理である。

10 好ましくは、抽出手段は、領域ごとにまとめられた各画素の情報に対し、しきい値処理を行なうことにより、物体画像中の物体部分を特定し、抽出する。

好ましくは、物体画像の各画素の情報は、対象物体の背景だけを撮影した背景画像と、物体画像との間で差分処理を行なって得られた差分情報である。

15 好ましくは、抽出手段は、差分処理手段と、平均値導出手段と、しきい値処理手段とを含む。差分処理手段は、対象物体の背景だけを撮影した背景画像と、物体画像との間で差分処理を行なう。平均値導出手段は、差分処理によって得られた差分の絶対値に関して、各領域内の平均値を求める。しきい値処理手段は、領域内の平均値と、予め定められた値とを比較し、平均値が予め定められた値以上の領域を物体部分として抽出する。

20 好ましくは、抽出手段は、平均値導出手段と、差分処理手段と、しきい値処理手段とを含む。平均値導出手段は、物体画像の各領域内の画素の平均値を算出する。差分処理手段は、物体画像の各領域内の画素の平均値とその領域に対応する背景画像の領域内の画素の平均値との間で差分処理を行なう。しきい値処理手段は、差分処理によって得られた差分の絶対値と、予め定められた値とを比較し、
25 差分の絶対値が予め定められた値以上の領域を物体部分として抽出する。

好ましくは、物体画像の各画素の情報は奥行情報である。

本発明のさらにもう 1 つの局面に従うと、対象物体を撮影して得られた物体画像から、不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出装置は、奥行情報算出手段と、領域分割手段と、平均値算出手段と、抽出手段とを備える。奥

行情報算出手段は、物体画像の奥行情報を算出する。領域分割手段は、物体画像を複数の領域に分割する。平均値算出手段は、奥行情報の平均値を各領域ごとに算出する。抽出手段は、複数の領域のうち平均値が予め定められた範囲内の領域、特に対象物体よりも前方に位置する物が物体画像中に含まれていない場合は、その平均値が予め定められた値よりも小さい領域を物体部分として抽出する。

本発明のさらにもう１つの局面に従うと、対象物体を撮影して得られた物体画像と、対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出装置は、差分手段と、抽出手段と、しきい値決定手段とを備える。差分手段は、物体画像と背景画像との差を算出する。抽出手段は、物体画像のうち差がしきい値よりも大きい部分を物体部分として抽出する。しきい値決定手段は、複数の背景画像の分布に基づいてしきい値を統計的に決定する。

本発明のさらにもう１つの局面に従うと、対象物体を撮影して得られた物体画像と、対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出装置であって、算出手段と、差分手段と、抽出手段とを備える。算出手段は、複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標準偏差を各画素ごとに算出する。差分手段は、物体画像の各画素の値とその画素に対応する背景画像の画素の平均値との差を算出する。抽出手段は、物体画像の画素のうち差が標準偏差の所定倍よりも大きい画素を物体部分として抽出する。

本発明のさらにもう１つの局面に従うと、対象物体を撮影して得られた物体画像と、対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出装置は、平均／標準偏差算出手段と、領域分割手段と、差分手段と、平均差算出手段と、平均標準偏差算出手段と、抽出手段とを備える。平均／標準偏差算出手段は、複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標準偏差を各画素ごとに算出する。領域分割手段は、物体画像を複数の領域に分割する。差分手段は、物体画像の各領域内の各画素の値とその領域に対応する背景画像の領域内の対応する画素の平均値との差を算出する。平均差算出手段は、差の平均

値を各領域ごとに算出する。平均標準偏差算出手段は、標準偏差の平均値を各領域ごとに算出する。抽出手段は、複数の領域のうち差の平均値が標準偏差の平均値の所定倍よりも大きい領域を物体部分として抽出する。

5 本発明のさらにもう1つの局面に従うと、対象物体を撮影して得られた物体画像と、対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出装置は、平均／標準偏差算出手段と、領域分割手段と、平均算出手段と、差分手段と、平均差算出手段と、平均標準偏差算出手段と、抽出手段とを備える。平均／標準偏差算出手段は、複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標準偏差を各画素ごとに算出する。領域分割手段は、物体画像を複数の領域に分割する。平均算出手段は、物体画像の各領域内の画素の平均値を算出する。差分手段は、物体画像の各領域内の画素の平均値とその領域に対応する背景画像の領域内の画素の平均値との差の絶対値を算出する。平均差算出手段は、差の絶対値の平均値を各領域ごとに算出する。平均標準偏差算出手段は、標準偏差の平均値を各領域ごとに算出する。抽出手段は、複数の領域のうち差の絶対値の平均値が標準偏差の平均値の所定倍よりも大きい領域を物体部分として抽出する。

15 本発明のさらにもう1つの局面に従うと、対象物体を撮影して得られた物体画像と、対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出装置は、平均／標準偏差算出手段と、領域分割手段と、平均算出手段と、差分手段と、平均標準偏差算出手段と、抽出手段とを備える。平均／標準偏差算出手段は、複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標準偏差を各画素ごとに算出する。領域分割手段は、物体画像を複数の領域に分割する。平均算出手段は、物体画像の各領域内の画素の平均値を算出するとともに、背景画像の画素の平均値の各領域内における平均値を算出する。差分手段は、物体画像の各領域内の画素の平均値とその領域に対応する背景画像の領域内の画素の平均値の領域内における平均値との差の絶対値を算出する。平均標準偏差算出手段は、標準偏差の平均値を各領域ごとに算出する。抽出手段は、複数の領域のうち差の絶対値が標準偏差の平均値の所定倍よりも大きい領域を物体部分として抽出する。

本発明のさらにもう 1 つの局面に従うと、対象物体を複数回撮影して得られた複数の物体画像と、対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出装置は、平均／標準偏差算出手段と、平均算出手段と、領域分割手段と、
5 差分手段と、平均差算出手段と、平均標準偏差算出手段と、抽出手段とを備える。平均／標準偏差算出手段は、複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標準偏差を各画素ごとに算出する。平均算出手段は、複数の物体画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値を各画素ごとに算出する。領域分割手段は、物体画像を複数の領域に分割する。差分手段は、物体画像
10 の各領域内の各画素の平均値とその領域に対応する背景画像の領域内の対応する画素の平均値との差の絶対値を算出する。平均差算出手段は、差の絶対値の平均値を各領域ごとに算出する。平均標準偏差算出手段は、標準偏差の平均値を各領域ごとに算出する。抽出手段は、複数の領域のうち差の絶対値の平均値が標準偏差の平均値の所定倍よりも大きい領域を物体部分として抽出する。

したがって、上記物体抽出装置によれば、対象物体に背景の色と同じ部分が存在する場合でもその部分を物体部分として検出し抽出できる。また、人手による作業を少なくできるとともに特殊な撮影環境が不要である。

本発明のさらにもう 1 つの局面に従うと、対象物体の立体モデルを作成する立体モデル作成装置は、対象物体の背景を撮影し、かつ、背景を含めて対象物体を
20 撮影する撮影手段と、背景だけを撮影して得られた背景画像と、背景を含めて対象物体を撮影して得られた複数の物体画像との差分を求め、複数のシルエット画像を作成するシルエット作成手段と、複数のシルエット画像を用いて、対象物体の立体モデルを作成する手段とを備える。

好ましくは、上記立体モデル作成装置は、対象物体を回転させるための回転手段をさらに備える。
25

本発明のさらにもう 1 つの局面に従うと、対象物体の立体モデルを作成する立体モデル作成装置は、対象物体の複数のシルエット画像を作成するシルエット作成手段と、複数のシルエット画像をもとにボクセル空間における対象物体の存在領域を推定する推定手段と、推定手段によって得られた対象物体の存在領域を用

いて、対象物体の立体モデルを作成する手段とを備える。

好ましくは、上記推定手段はボクセル空間へボーディング処理を行なう。

好ましくは、上記立体モデル作成装置は、ボーディング処理の結果、投票数が所定のしきい値以上の部分を、対象物体の存在領域とするしきい値処理手段をさらに備える。

したがって、上記立体モデル作成装置によれば、差分処理を行なうことによって得られたシルエット画像を用いて立体モデルを作成するため、同一色の背景板などのような特殊な撮影環境が不要である。

また、複数のシルエット画像をもとにボクセル空間へボーディング処理を行なうことによって立体モデルを作成するため、複数のシルエット画像のうちのいくつかが不正確であっても精度よく立体モデルを作成できる。

また、対象物体の立体形状を切断して得られた複数の切断面の輪郭線を多角形近似することによって立体モデルを作成するため、立体モデル作成のためのデータ量を少なくすることができ、高速処理が可能になる。

また、対象物体の複数の断面形状の輪郭線を多角形近似することによって立体モデルを作成するため、立体モデル作成のためのデータ量を少なくすることができ、高速処理が可能になる。

図面の簡単な説明

図 1 は、従来のテクスチャ情報付与方法を示す概念図である。

図 2 は、従来のテクスチャ情報付与方法の問題点を示す断面図である。

図 3 は、本発明の実施の形態 1 の立体モデル作成装置の構成を示す概略ブロック図である。

図 4 は、図 3 に示された立体モデル作成装置における色彩情報付与処理部の構成を示す概略ブロック図である。

図 5 は、現実の物体から立体モデルを作成する処理のフローを示すフローチャートである。

図 6 A は、図 5 のステップ S 1 0 における画像撮影を説明するための図である。

図 6 B は、図 5 のステップ S 1 2 におけるシルエット画像生成を説明するため

の図である。図 6 C は、図 5 のステップ S 1 4 におけるボーディング処理を説明するための図である。図 6 D は、図 5 のステップ S 1 6 におけるポリゴン生成を説明するための図である。図 6 E は、図 5 のステップ S 1 8 におけるテクスチャマッピングを説明するための図である。

5 図 7 は、ボーディング処理の概念を示す透視図である。

図 8 は、ボーディング処理における仮定存在領域を示す P 平面断面図である。

図 9 はボーディング処理の概念を示す P 平面断面図である。

図 1 0 A は、ポリゴン生成処理を説明するための概念図である。図 1 0 B は、図 1 0 A 中の 1 0 B 部の拡大図である。

10 図 1 1 は、ポリゴンによる 3 次元形状モデルを示す図である。

図 1 2 A は、テクスチャ情報の付与処理を示す概念図である。図 1 2 B は、図 1 2 A 中の 1 2 B 部の拡大図である。

図 1 3 は、各立体形状構成要素へのテクスチャ情報付与の処理の流れを示すフローチャートである。

15 図 1 4 は、実施の形態 1 のテクスチャ情報付与方法の処理の流れを示すフローチャートである。

図 1 5 は、実施の形態 1 のテクスチャ情報付与方法を記録した記録媒体を示す概念図である。

20 図 1 6 は、実施の形態 2 のテクスチャ情報付与方法の処理の流れを示すフローチャートである。

図 1 7 は、実施の形態 3 のテクスチャ情報付与方法の処理の流れを示すフローチャートである。

図 1 8 は、図 4 中の色彩情報記憶部へのテクスチャ情報の記憶方法を示す概念図である。

25 図 1 9 は、実施の形態 4 のテクスチャ情報付与方法の処理の流れを示すフローチャートである。

図 2 0 は、実施の形態 5 のテクスチャ情報付与方法を示す概念図である。

図 2 1 は、実施の形態 5 のテクスチャ情報付与方法の処理の流れを示すフローチャートである。

図 2 2 は、本発明の実施の形態 6 による物体抽出装置（画像切出装置）の全体構成を示す図である。

図 2 3 は、本発明の実施の形態 6 による物体抽出装置（画像切出装置）の概略を示すブロック図である。

5 図 2 4 は、図 2 2 の演算部の概略を示すブロック図である。

図 2 5 A から図 2 5 C は、図 2 4 の差分処理部、平均値導出部およびしきい値処理部における処理を詳細に説明するための図である。

図 2 6 は、本発明の実施の形態 7 による物体抽出装置の主要構成を示すフローチャートである。

10 図 2 7 A は、図 2 6 に示された物体抽出装置において得られる複数の領域 R に分割された物体画像を示す図である。図 2 7 B は、奥行情報を輝度で表示する画像を示す図である。図 2 7 C は物体画像から背景部分を除いて抽出された物体部分の画像を示す図である。

15 図 2 8 は、実施の形態 8 による物体抽出装置の主要構成を示すフローチャートである。

図 2 9 は、実施の形態 9 による物体抽出装置の主要構成を示すフローチャートである。

図 3 0 は、実施の形態 1 0 による物体抽出装置の主要構成を示すフローチャートである。

20 図 3 1 は、実施の形態 1 1 による物体抽出装置の主要構成を示すフローチャートである。

図 3 2 は、実施の形態 1 2 による立体モデル作成装置の概略を示すブロック図である。

25 図 3 3 は、図 3 2 に示された立体モデル作成装置における処理の流れを示すフローチャートである。

図 3 4 は、図 3 3 のステップ S 8 で求められるパースペクティブ比を説明するための図である。

図 3 5 A から図 3 5 C は、図 3 3 のステップ S 8 で求められるカメラと回転テーブルの位置関係を説明するための図である。

図 3 6 は、図 3 3 のステップ S 1 4 で用いられる円筒座標系ボクセル空間のボクセルを説明するための図である。

図 3 7 は、図 3 3 のステップ S 1 4 におけるボーテイング処理を説明するための図である。

5 図 3 8 は、図 3 3 のステップ S 1 4 におけるボーテイング処理の結果を示す図である。

図 3 9 A は、図 3 3 のステップ S 1 6 におけるポリゴン作成の具体的内容を説明するための図である。図 3 9 B は、図 3 9 A 中の 3 9 B 部の拡大図である。

10 図 4 0 は、図 3 3 のステップ S 1 6 におけるポリゴン作成の流れを説明するための図である。

図 4 1 は、図 4 0 のステップ S A 2 で求めた、隣接する切断面の輪郭線に対応する頂点間の関係を示す図である。

図 4 2 は、図 4 0 のステップ S A 3 における局所的最近接点接続戦略を説明するための図である。

15 図 4 3 は、図 4 0 のステップ S A 3 における局所的最近接点接続戦略によって得られたポリゴンを示す図である。

図 4 4 は、図 4 0 のステップ S A 3 における局所的最近接点接続戦略によるポリゴン生成の流れの一部を示す図である。

20 図 4 5 は、図 4 0 のステップ S A 3 における局所的最近接点接続戦略によるポリゴン生成の流れの他の一部を示す図である。

図 4 6 は、図 4 0 のステップ S A 3 における大域的最短接続戦略によるポリゴン生成の流れを説明するための図である。

図 4 7 は、図 3 のコンピュータに対象物体の立体モデルを作成させるためのプログラムを記録した CD-ROM を示す図である。

25

発明を実施するための最良の形態

以下、本発明の実施の形態を図面を参照して詳しく説明する。なお、図中同一または相当部分には同一符号を付してその説明は繰り返さない。

〔実施の形態 1〕

図3は、本発明の実施の形態1の实在の物体から3次元モデルを再構成するための立体モデル作成装置1000の構成を示す概略ブロック図である。図3を参照して、回転台110の上に、対象物体100が載せられる。回転台110は、たとえば、コンピュータ130からの制御信号に応じて、その回転角度が制御される。カメラ120は、回転する対象物体100を各指定角度ごとに撮影し、得られた画像データをコンピュータ130に与える。一方で、コンピュータ130には、回転台110の回転ピッチ等の撮影条件のデータが入力装置140から与えられる。

コンピュータ130は、カメラ120から与えられた画像情報に基づいて、各撮影角度に対応する画像情報からシルエット画像を抽出し、3次元形状モデルを生成する。ここで3次元形状モデルとしては、たとえばポリゴン（三角パッチ）の集合で表現することが可能である。また、上述した画像情報とは、たとえば、カメラ120から出力される各画素に対応した輝度、色彩、あるいは濃淡を表す数値情報を意味する。ただし、立体モデルの表現方法としては、このような表現方法に限定されることなく、たとえば、異なる形状の表面形状要素の集合として表現することも可能である。したがって、以下では形状モデルを表現するための要素となる形状を立体形状構成要素と総称することにする。

続いて、コンピュータ130は、各角度において撮影された画像情報に基づいて、再構成された形状モデルに対してテクスチャ情報を付与する。ここで、CG（コンピュータグラフィックス）の分野における色彩情報（テクスチャ情報）とは、物体表面に貼り付けられて、この表面の細かな凸凹や絵柄、模様、材質感を表わすための画像情報のことである。このようにして再構成された立体モデルは、表示装置150に表示される。

3次元画像情報に対する色彩情報（より一般的には、テクスチャ情報）の付与方法について詳しく説明する前に、まず实在の物体から3次元形状モデルを生成するまでのフローについて簡単に説明する。

図5は、物体画像を作成してから、形状モデルにテクスチャ情報を付与するまでの処理のフローを示すフローチャートである。図6Aから図6Eは、各フローの過程におけるデータ処理の概要を示す概念図である。

図 6 A を参照して、まず、コンピュータ 130 は、入力装置 140 から与えられた撮影条件データに基づいて回転テーブル 110 の回転角を制御する。各回転角ごとにカメラ 120 が撮像した物体画像 A1 ~ An の取込みが行なわれる（ステップ S10）。たとえば、角度が 10° ごとにカメラ 120 からの物体画像の取込が行なわれるとすると、1 回転で 36 枚の物体画像 A1 ~ An が取込まれる。

続いて図 6 B を参照して、コンピュータ 130 は、撮影された物体画像 A1 ~ An の各々から物体像の輪郭を抽出し、各方向から見た物体のシルエット画像 B1 ~ Bn を生成する（ステップ S12）。

ここで得られたシルエット画像 B1 ~ Bn は、各方向から見た場合の対象物体 100 の輪郭を示す。したがって、図 6 C に示されるように、これら各方向から見た物体の輪郭像に基づいて、仮想的なボクセル（voxel）に分割された 3 次元空間に対して、後に説明するようなボータイング処理を行なうことで、このボクセル空間 251 内で対象物体 100 の存在領域が推定される（ステップ S14）。

続いて図 6 D を参照して、このボクセル空間 251 で表現された物体領域を、ポリゴン（三角パッチ）27 を用いた形状モデル 300 で表現するように変換が行なわれる（ステップ S16）。ここでは、たとえば表現に必要なポリゴン数を少なく抑え、かつ、表現形状の精度を維持することが要求される。このためには、たとえば以下のような方法でポリゴン 27 の生成を行なうことが可能である。

すなわち、まず、円筒座標系で表されたボクセル空間 251 において、円筒座標系の θ 表面での切断面輪郭線を多角形近似し、ポリゴン 27 の頂点を決定する。続いて、各頂点をそれぞれ最近接の 3 頂点と接続することで三角パッチを生成する。

続いて図 6 E を参照して、生成されたポリゴン 27 の各三角パッチに対して、ステップ S10 において撮影された画像情報からテクスチャ情報を付与する（ステップ S18）。

以上のようなフローにより現実の物体をカメラ 120 で撮影した画像情報をもとに、コンピュータ 130 内で立体モデル 27 が再構成されることになる。

なお、以上の説明では、回転テーブル 110 上に対象物体 100 を載せ、カメ

ラ 1 2 0 は固定した状態で回転テーブル 1 1 0 を回転させ画像を撮影する構成としたが、画像情報を獲得する方法はこのような構成に限定されない。

たとえば、対象物体 1 0 0 は静止したままで、カメラ 1 2 0 を人間が持って移動し、複数の視点から対象物体 1 0 0 を撮影することで、画像データを得る構成とすることも可能である。この場合でも、各画像の撮影を行なった際のカメラ 1 2 0 の位置および撮影を行なう方向がわかれば、これらの情報をもとに以下に述べるのと同様の方法により 3 次元形状モデル 3 0 0 の再構成およびテクスチャ情報の付与を行なうことが可能である。

以下では、さらに、図 5 に示した各処理ステップについて詳しく説明する。

10 (画像撮影およびシルエット画像生成)

上述のとおり、図 3 に示したような構成で、画像撮影を行なう場合は、対象物体 1 0 0 を回転テーブル 1 1 0 に載せ、テーブル 1 1 0 を回転しつつ物体画像 A 1 ~ A n を複数枚撮像する。これに加えて、次のステップ S 1 2 のシルエット画像抽出のため、背景画像の撮影も行なう。

15 続いて、対象物体画像 A 1 ~ A n と背景画像間の差分処理により、対象物体のみを切出したシルエット画像 B 1 ~ B n を生成する。

このとき、背景画像を単一色とするような特殊な撮影環境を不要とし、かつ、安定したシルエット画像生成を可能とするために、単純な画像間差分ではなく、以下に説明するような領域分割処理を加えた画像差分を行なうことも可能である。

20 すなわち、物体画像 A 1 ~ A n を領域分割し、続いて領域単位で背景画像との差分処理を行なう。ここで、差分処理とは、撮像された物体画像情報を、画素ごとにその信号強度について差分を算出する処理を意味する。さらに、領域単位での差分平均をしきい値処理し物体部分の抽出を行なう。

25 以上説明したような方法では、画素レベルで背景と同色のものが存在しても、領域レベルにおいて背景と異なる色があれば、一般には、物体部分として検出できるという性質を持っている。したがって、生成シルエット画像精度の向上を図ることが可能となる。

(ボーテイング処理)

以上のようにして、対象物体 1 0 0 を、複数の視点から撮影したシルエット画

像情報を得ることができる。これら複数のシルエット画像情報から、物体の3次元形状を再構成するために、以下に説明するようなボーディング処理が行なわれる。

以下では、まず3次元形状を記述するためのボクセルモデルおよびボクセル空間251について図7を参照して説明をする。

ボクセルモデルとは3次元形状を立体的な格子点の有無で記述するモデルであり、ボクセルが定義される空間をボクセル空間251と呼ぶ。ボクセル空間251は認識物体を包含するような、大きさ・位置で配置される。以下では、対象物体100を回転させながら画像撮影を行なったことに対応して、より自然に対象物体形状を表現することが可能な円筒座標系でこのボクセル空間251を表現することにする。

したがって、各々のボクセルは、円筒座標の半径方向の座標を r 、角度方向の座標を θ 、軸方向の座標を z とすると、 r 、 θ 、 z を等間隔で分割した場合の体積要素を意味することになる。この体積要素の集合で3次元形状を表現するものがボクセルモデルである。

次に、シルエット画像 $B_1 \sim B_n$ からこのボクセルモデルを再構成するための手順について簡単に説明する。

まず、1つのシルエット画像に基づいて、ボクセル空間251内に、対象物体に対する仮定存在領域50の算出を行なう。ここで、仮定存在領域50とは、図7に示すようにカメラ120の投影中心51を頂点とし、画像の物体像を断面形状とする錐体状の領域を意味する。すなわち、対象物体100は、この領域の内側に必ず存在していることになる。

ボーディング処理とは、この仮定存在領域50内に存在する各々のボクセルに対して、たとえば1つのシルエット画像に対する仮定存在領域50に該当する場合には、数値1を割振る（投票する）という処理を意味する。

図8は、図7に示した z 軸に垂直な平面 P 上のシルエット画像および円筒ボクセル空間251の断面を示す図である。

上述のとおり、カメラ120の投影中心51とする錐体状の領域が仮定存在領域50に該当するため、この領域50に存在する円筒ボクセル空間251内の各

ボクセルに対して数値 1 が割振られる。

図 9 は、複数のシルエット画像 B 1 ～ B n に基づいてボーティング処理を行なった場合について、平面 P 断面の円筒ボクセル空間 2 5 1 を示す断面図である。

図 9 においては、5 つの視点から撮影されたシルエット画像 B 1 ～ B 5 に基づいて円筒ボクセル空間 2 5 1 に対してボーティング処理を行なった場合を示している。この場合、各々のシルエット画像に基づいたボーティング処理は、それぞれのシルエット画像に対する仮定存在領域 5 0 に対して数値 1 を割振ることになるため、5 つのシルエット画像 B 1 ～ B 5 に基づいて、ボーティング処理を行なった場合、図 9 中のクロスハッチで示した領域は、すべてのシルエット画像 B 1 ～ B 5 に基づく仮定存在領域 5 0 が重なっていることになる。言換えると、このクロスハッチされた領域内のボクセルには、それぞれ 5 つのシルエット画像 B 1 ～ B 5 に基づくボーティング処理の結果、数値 5 が割振られていることになる。

したがって、たとえば円筒ボクセル空間 2 5 1 内のボクセルのうち、5 以上が割当てられているボクセルのみを抽出すれば、対象物体 1 0 0 がこの円筒ボクセル空間 2 5 1 内で存在する領域を算出することが可能となる。

より一般的には、撮像された物体画像数に応じて、適当なしきい値を設定することで、ボーティング処理に基づいて円筒ボクセル空間 2 5 1 内における対象物体の存在領域を算出することが可能となる。以上の処理により、円筒ボクセル空間 2 5 1 内において対象物体 1 0 0 の存在する領域を抽出することが可能となる。

ボクセル空間 2 5 1 を用いた 3 次元モデル作成方法としては、他に米国特許 4, 9 8 2, 4 3 8 号に開示された錐体相関法があるが、この方法は、生成するシルエット画像の誤差がそのまま再構成される物体形状に影響を与えてしまうという問題がある。これに対して、ボーティング処理による 3 次元モデル作成方法は、基礎となるシルエット画像に誤りが含まれている場合でも、適当なしきい値を設定することで、獲得される 3 次元形状の精度低下を小さく抑えることが可能であるという特徴を有する。

(ポリゴン生成)

続いて、ボクセル空間 2 5 1 で表現された物体領域は、ポリゴン（三角パッチ）2 7 を用いた形状モデル 3 0 0 で表現するように変換される。

図 1 0 A および図 1 0 B は、このようなポリゴン生成の過程を示す概念図である。図 1 0 A および図 1 0 B を参照して、円筒ボクセル空間 2 5 1 で表現された物体領域の円筒座標系 θ_1 平面（円筒座標系で $\theta = \theta_1$ である平面）での切断面輪郭線を多角形近似する。この多角形近似により得られた輪郭線 L 0 1 の各頂点が、後に説明するようにポリゴン 2 7 の頂点に相当する。同様にして、円筒座標系の θ_2 平面での切断輪郭線を多角形近似し、L 0 2 を得る。以上の操作を、すべてのボクセルに対応する θ 平面に対して行なう。

続いて、これら各輪郭線の各頂点を、それぞれ最近接の 3 頂点と接続することで三角パッチ 2 7 が生成される。このような輪郭線の多角形近似と最近接 3 頂点の接続という手続で三角パッチ 2 7 を生成することにより、表現に必要なポリゴン数を少なく抑え、かつ、表現形状の精度を維持することが可能となる。

図 1 1 は、対象物体 1 0 0 をポリゴン 2 7 を用いて表現した 3 次元形状モデル 3 0 0 を示す図である。

以上の操作により、対象物体の形状について、計算機内等で再構成を行なうことが可能となる。

以上、円筒ボクセル空間 2 5 1 を仮定して説明したが、直交ボクセル空間を用いても良い。また、ポリゴン生成処理においては、隣接ボクセルを接続することにより、細かいポリゴンを一旦生成した後に、これらを統合してポリゴン数を減らしても良い。

(テクスチャマッピング)

続いて、以上のようにして、計算機内等において再構成された物体形状に対しテクスチャ情報を付与して、よりリアルな 3 次元モデルとするために、撮影した物体画像 A 1 ~ A n に含まれるテクスチャ情報を上記 3 次元形状モデル 3 0 0 に対して付与する処理を行なう。

具体的には、各ポリゴン 2 7 のテクスチャ情報を与える物体画像（以後、参照画像と呼ぶ）を決定した後、ポリゴン 2 7 を参照画像に投影し、その投影部分のテクスチャ情報を、対応するポリゴン 2 7 に付与する。

図 1 2 A および図 1 2 B は、このようなテクスチャ情報の付与処理を説明するための概念図である。以下では、説明を簡単とするために、参照画像としては、

ラベル番号が 1 ～ 8 までの 8 枚の物体画像情報があるものとする。すなわち、対象物体を 45° おきの角度から撮影した物体画像が存在している。なお、以下の説明では、対象物体を 1 つの回転軸のまわりに一定の角度ごとに撮影した参照画像に基づいて、テクスチャ情報を形状モデル 300 に付与する場合について説明するが、本発明はこのような場合に限定されることなく、任意の位置および方向から対象物体を撮影した複数の参照画像に基づいて、形状モデル 300 に対してテクスチャ情報を付与する場合にも適用することが可能である。

さて、注目するポリゴン 27 に対して、どの参照画像を対応付けるかを決定する場合に、考慮すべき点としては、まず当該ポリゴン 27 に対するテクスチャ情報量の大きい参照画像を選択するという方針が挙げられる。

したがって、上記方針の下に、各ポリゴン 27 に対して対応する参照画像すなわちラベル番号の割当を行なうことで、ポリゴン 27 で表現された形状モデル 300 に対してテクスチャ情報を付与することが可能となる。

図 13 は、テクスチャ情報を付与するまでの処理の流れを示すフローチャートである。一方、図 4 は、コンピュータ 130 中において、テクスチャ情報付与を行なうための色彩情報付与処理部 200 の構成を示す概略ブロック図である。

色彩情報付与処理部 200 は、カメラ 120 により撮影された物体画像情報（参照画像情報）を記憶保持する画像記憶部 220 と、画像記憶部 220 に記憶された参照画像情報に基づいて、対象物体の形状モデル 300 を生成する演算部 210 と、演算部 210 により生成された形状モデル 300、より具体的には各ポリゴン 27 の位置および形状を記憶している形状記憶部 230 と、後に説明するように、画像記憶部 220 に保持された参照画像情報に基づいて、演算部 210 が、各ポリゴン 27 に対して割当てたテクスチャ情報を記憶保持する色彩情報記憶部 240 を備える。

図 13 および図 4 を参照して、前述したとおり、たとえば、対象物体を一定角度ごとに回転させながら撮影された画像情報を、画像記憶部 220 が記憶する（ステップ S20）。

続いて、撮影された画像情報に基づいて、演算部 210 が、形状モデル 300 を生成し、その形状データを形状記憶部 230 に保持させる（ステップ S22）。

続いて、以下に説明する手順で、立体形状構成要素（たとえばポリゴン 27）と画像記憶部 220 中に保持された参照画像情報との対応付けを演算部 210 が行なう（ステップ S 24）。

5 演算部 210 は、対応付けられた各ポリゴン 27 ごとのテクスチャ情報を色彩情報記憶部 240 に保持させる（ステップ S 26）。

次に、上記ステップ S 24 における立体形状構成要素と参照画像情報との対応付けの処理についてさらに詳しく説明する。

図 14 は、ステップ S 24 における立体形状構成要素と参照画像情報との対応付けを行なうためのフローをより詳しく示すフローチャートである。

10 以下の処理では、各立体形状構成要素（ポリゴン 27）の法線ベクトルと参照画像を撮影した方向と平行な画像撮影面の法線ベクトルとの方向の一致性により、テクスチャ情報量の大きさを判断する。すなわち、対応するポリゴン 27 に対して最も正対する参照画像が、当該ポリゴン 27 に対するテクスチャ情報が最も大きいと判断を行なう。

15 画面撮影（ステップ S 20）および形状モデル作成（ステップ S 22）の各処理が終了した後、演算部 210 は、まず以下の演算処理で用いる変数の初期化を行なう。

すなわち、立体形状構成要素数を変数 E_{max} に代入し、撮影した画像数を変数 I_{max} に代入する。また以下の処理において、撮影画像に対応するラベル番号をカウントするための補助変数 I_{cnt} を値 0 に初期化する。

20 さらに、 i 番目（ $i = 0 \sim E_{max} - 1$ ）の立体形状構成要素にそれぞれ対応する 1 次元配列変数 $Prod[i]$ の値をすべて値 0 に初期化し、一方、 i 番目の立体形状構成要素に対応する参照画像のラベル番号が代入される 1 次元配列変数 $Id[i]$ が、すべて値 -1 に初期化される（ステップ S 2402）。

25 続いて、ポリゴン 27 の番号をカウントするための補助変数 E_{cnt} を値 0 に初期化する（ステップ S 2403）。

続いて、 I_{cnt} 番目の画像撮影面の法線ベクトルと E_{cnt} 番目の立体形状構成要素の法線ベクトルとの内積の値が計算され、変数 V_{tmp} に代入される（ステップ S 2404）。

続いて、演算部210は、Ecnt番目の変数Prod[Ecnt]の値と上記変数Vtmpの値とを比較する。

変数Prod[Ecnt]の値が変数Vtmpの値以下であると判断すると（ステップS2406）、変数Prod[Ecnt]に変数Vtmpの値が代入され、同時に変数Id[Ecnt]にその時点でのカウント変数Icntの値が代入される（ステップS2408）。

一方、変数Prod[Ecnt]の値が、変数Vtmpの値よりも大きいと判断すると（ステップS2406）、変数Ecntの値が1だけインクリメントされる（ステップS2410）。

10 続いて、カウント変数Ecntの値が、立体形状構成要素数Emaxよりも小さいと判断されると（ステップS2412）、再びステップS2404に処理が戻り、同一の処理が、次の立体形状構成要素に対して繰返される。

一方、変数Ecntの値が立体形状構成要素数Emaxよりも小さいと判断されると（ステップS2412）、カウント変数Icntの値が1インクリメントされる（ステップS2414）。

15 続いて、カウント変数Icntの値が撮影画像数Imax以上であるか否かの判断が行なわれる（ステップS2416）。

変数Icntの値が撮影画像数Imaxよりも小さいと判断された場合（ステップS2416）、次の参照画像について、ステップS2403からステップS2412までの処理が繰返されることになる。

20 一方、変数Icntの値が撮影画像数Imax以上であると判断されると（ステップS2416）、次に処理が移行する。

すなわち、ステップS2402からステップS2416までの処理により、各参照画像について、当該参照画像の面法線ベクトルとすべての立体形状構成要素の面法線ベクトルとの内積の値が比較される。この処理により、それまでに処理の対象となった参照画像についての内積値よりも大きな内積値を有する参照画像については、その内積値が立体形状構成要素の各々について、1次元配列変数Prod[Ecnt]に格納される。一方、その時点における参照画像のラベル番号が1次元配列変数Id[Ecnt]に格納される。

したがって、ステップS 2 4 1 6の処理から次の処理に移行する時点では、1次元配列変数 $Id[i]$ には、対応する i 番目の立体形状構成要素に対して、最大の内積値を有する参照画像情報のラベル番号が格納されていることになる。

5 続いて、色彩情報記憶部 2 4 0 に対して、演算部 2 1 0 は、各立体形状構成要素について、対応する参照画像情報を画像記憶部 2 2 0 から読出して、色彩情報記憶部 2 4 0 に格納する（ステップS 2 4 1 8）。

10 以上のようにして、形状モデル 3 0 0 を構成する各立体形状構成要素（ポリゴン 2 7）に最もテクスチャ情報量の多い参照画像情報から得た色彩情報（テクスチャ情報）を付与する構成となっているので、最も現実の物体に近いテクスチャ情報を各立体形状構成要素に付与することが可能となる。

図 1 5 は、図 1 4 に示したテクスチャ付与方法をコンピュータ 1 3 0 に実行させるためのプログラムを記録した記録媒体の構成を示す概念図である。

15 記録媒体としては、たとえば磁気ディスクやCD-ROM（コンパクトディスクーリードオンリメモリ）などの光磁気ディスクなどを用いることが可能である。記録媒体 2 6 0 中には、図 1 4 に示した処理をコンピュータ 1 3 0 に実行させるために、所定のプログラム言語により、各処理ステップが記述されたものが、符号化されて記録されている。

20 以上のようにして、記録媒体 2 6 0 中に記録されたテクスチャ情報付与プログラムに基づいて、コンピュータ 1 3 0 を動作させることで、上述したのと同様な効果、すなわちコンピュータ 1 3 0 内で再構成された形状モデル 3 0 0 に対して、より現実の物体が有するテクスチャに近いテクスチャ情報を付与することが可能となる。

〔実施の形態 2〕

25 実施の形態 1 では各立体形状構成要素に対して、内積値に基づいて最もテクスチャ情報量の大きいと判断される参照画像を選択して、各立体形状構成要素にテクスチャ情報を付与した。

しかしながら、図 2 において説明したとおり、対象物体の形状によっては、ある方向から撮影した物体画像情報には見通せない部分が存在する場合がある。この場合は、この見通せない部分に相当する立体形状構成要素の面法線ベクトルと

最も大きな内積値を有する参照画像には、テクスチャ情報が全くないという場合が存在し得る。

実施の形態 2 では、このような場合にも適用することが可能なテクスチャ情報の付与方法およびテクスチャ情報付与装置ならびにテクスチャ情報付与プログラムを記録した媒体を提供する。

実施の形態 2 においても、色彩情報付与処理部の構成は、図 4 に示した色彩情報付与処理部 200 の構成と同等である。以下に説明するとおり、演算部 210 の行なう演算処理が、実施の形態 1 とは異なる。

すなわち、実施の形態 1 では、各ポリゴン 27 について、その法線ベクトルと各参照画面の法線ベクトルとの内積値を比較することで、テクスチャ情報量の大きさを判断した。これに対し、実施の形態 2 では、各ポリゴン 27 について、参照画像に対する投影面積を算出し、この算出された投影面積に基づいて、各参照画面情報が有するテクスチャ情報量の大きさを評価する。

図 16 は、このような参照画像へのポリゴン 27 の投影面積に基づいて、各ポリゴン 27 ごとに対応する参照画像情報のラベル番号を決定する処理のフローを示すフローチャートである。

図 16 に示すフローチャートでは、評価の対象となる値が、参照画像面の法線ベクトルと立体形状構成要素の法線ベクトルとの内積値 V_{tmp} の代わりに、参照画像に投影された立体形状構成要素の投影面積 A_{tmp} となっている点を除いては、図 14 に示したフローチャートと全く同様である。

したがって、ステップ S2422 からステップ S2436 までの処理が終了した時点で、1 次元配列変数 $Id[i]$ には、対応する i 番目の立体形状構成要素が最も大きな投影面積を有する参照画像情報のラベル番号が、1 次元配列変数 $Area[i]$ には、対応する i 番目の立体形状構成要素について、 $Id[i]$ のラベル番号を有する参照画像情報に対する投影面積が、それぞれ格納されていることになる。

それに応じて、演算部 210 は、色彩情報記憶部 240 へ、各立体形状構成要素ごとに、対応する参照画像のテクスチャ情報を画像記憶部 220 から読出して格納することになる。

5 以上の処理により、比較的複雑な形状を有する対象物体に対しても、計算機内等において再構成された形状モデル300に対して最もテクスチャ情報量の大きい参照画像情報から各ポリゴン27へのテクスチャ情報を付与することが可能となる。また、図16に示したようなステップS2422からステップS2438までのプログラムを記録した媒体によりコンピュータ130を動作させることで、同様の効果が奏される。

[実施の形態3]

10 以上の説明では、対象物体100を形状モデル300として再構成した場合に、各ポリゴン27に対する参照画像の対応付けは、当該ポリゴン27に対するテクスチャ情報量の大きさに基づいて判断された。

15 しかしながら、各ポリゴン27に対して適切な参照画像を決定する場合において考慮すべき点は、テクスチャ情報量の大きさのみに限られない。たとえば、さらにポリゴン27間で付与されたテクスチャ情報に著しい不連続が存在すると、ポリゴン境界線が目立ってしまい、再構成された立体モデル29は極めて不自然なものとなる。

したがって、実施の形態3における各立体形状構成要素への参照画像の割当方法、すなわちテクスチャ情報付与方法としては、第1にテクスチャ情報量の大きい参照画像を選択すること、および第2にポリゴン境界線を隠蔽することを同時に可能とすることを目的とする。

20 ここで、実施の形態2において説明したように、テクスチャ情報量の大きい参照画像を選択するためには、対応する参照画像へのポリゴンの投影面積は大きい方が望ましい。

一方、ポリゴン境界線を隠蔽するためには、隣接するポリゴン27間に付与される色彩情報（テクスチャ情報）の連続性が高いことが望ましい。

25 実施の形態3では、ポリゴン境界線を隠蔽するために、注目するポリゴン27に対して、それに隣接するポリゴン27への参照画像の割当は、同一であるか、異なる場合でもなるべく撮影角度差の小さい参照画像を選択する構成としている。

より具体的には、上述した2つの条件を最適に満たすポリゴン27への参照画像情報の割付けを可能とするために、以下に説明するように、問題をいわゆるエ

エネルギー最小化問題として取り扱う。

すなわち、各参照画像は、一定角度ずつ撮影角度を変化させて撮影されているため、順番に参照画像に番号付けをしておき、各ポリゴン27と参照画像番号との対応付け（ラベリング）問題を以下の式で表わされるエネルギーを局所的に最小化するように反復改善処理で解くというものである。

なお、各参照画像が一定角度ずつ撮影角度を変化させて撮影されていない場合、すなわち、撮影角度の変化量がそれぞれ異なっている場合、上記番号付けは、撮影角度に対応させれば良い。

$$E = \sum_i \text{Penalty}(i) - k \times \text{area}(i) \quad \dots (1)$$

ここで、Area (i) はポリゴン i の参照画像への投影面積を表わし、Penalty (i) はポリゴン i とその隣接ポリゴンとの参照画像番号（ラベル）の差を表わし、k はこれらの結合係数である。

すなわち、エネルギー関数 E は、ポリゴン i に隣接するポリゴンに割当てられた参照画像番号が、ポリゴン i に割当てられた参照画像番号と異なるほど増加し、ポリゴン i の参照画像への投影面積、すなわちテクスチャ情報量が増加するほど減少する関数である。

上述したとおり、ポリゴン i と隣接するポリゴンに割当てられる参照画像番号の差が小さいほどテクスチャ連続性が高く、ポリゴン境界線が隠蔽されるので、関数 E を極小化することは、テクスチャ情報量の大きさ（色彩情報量の大きさ）とテクスチャ連続性の双方を考慮した場合に、各ポリゴンへの最適な参照画像番号の割当に対応することになる。

なお、上記のエネルギー関数においては、テクスチャ情報量の大きさとして、ポリゴン i の参照画像への投影面積を用いたが、実施の形態 1 に示したように、ポリゴンの面法線ベクトルと参照画像の面法線ベクトルとの内積値で評価する構成とすることも可能である。

ここでエネルギー関数 E において、結合定数 k は定数でも良いし、各ポリゴンの関数（たとえば各ポリゴンの面積の関数）でもよい。

さらに、エネルギー関数 E としては、上述のような関数 Penalty (i) と

関数 $A r e a(i)$ との線形結合以外にも、より一般的に、注目するポリゴン i とそれに隣接するポリゴンへ割当てられたテクスチャ情報の連続性の向上に伴い減少し、かつ、注目するポリゴン i へのテクスチャ情報量の増加に伴い減少する関数であれば、上記の構成には限定されない。

- 5 図 17 は、上記のようなエネルギー関数 E について、反復改善処理で最適値を求めるための処理を示すフローチャートである。

まず、生成された形状モデル 300 の各ポリゴンに対して、初期設定として参照画像番号の仮の対応付けを行なう（ステップ S 2440）。

- 次に、演算部 210 は、変数 N に立体形状構成要素数を代入し、カウント変数
10 $C n t$ を数値 0 に初期化する。また、フラグ変数 $F l g$ に “OFF” を代入する（ステップ S 2442）。

続いて、変数 $P r e_l b l$ に $C n t$ 番目の立体形状構成要素に対応する参照画像番号を代入しておく（ステップ S 2444）。

- 続いて、 $C n t$ 番目の立体形状構成要素について、対応する参照画像番号を変
15 化させ、エネルギー関数 E を極小化する参照画像番号を導出する（ステップ S 2446）。

ここで、ステップ S 2446 において得られた新しい対応参照画像番号を変数 $N e w_l b l$ に代入する（ステップ S 2448）。

- 続いて、変数 $N e w_l b l$ と変数 $P r e_l b l$ との値が比較される。両者
20 が等しくない場合は（ステップ S 2450）、エネルギー関数 E の最小化計算により、ラベルの付け換えが行なわれたと判断され、フラグ変数 $F l g$ に “ON” が代入される（ステップ S 2452）。続いて、カウント変数 $C n t$ の値が 1 だけインクリメントされる（ステップ S 2454）。

- 一方、変数 $N e w_l b l$ と変数 $P r e_l b l$ の値が等しい場合は、フラグ
25 変数は変化されずに、カウント変数 $C n t$ の値のみが 1 だけインクリメントされる（ステップ S 2454）。

続いて、カウント変数 $C n t$ の値が、立体形状構成要素数 N よりも小さい場合は、再び処理がステップ S 2444 に復帰する。一方、カウント変数 $C n t$ の値が立体形状構成要素数 N 以上である場合は次に処理が移行する（ステップ S 24

5 6)。

したがって、ステップS 2 4 4 4からステップS 2 4 5 4までの処理が、すべての立体形状構成要素について繰返されることになる。

5 続いて、フラグ変数F l gと“OFF”との比較が行なわれる。フラグ変数F l gが“OFF”と等しくない場合は(ステップS 2 4 5 8)、少なくとも1回以上エネルギー関数Eの極小化計算によりラベルの付け換えが行なわれた、すなわちまだエネルギー関数Eを局所的に極小化するラベル番号の対応付けが完了していないと判断され、処理は再びステップS 2 4 4 2に復帰する。

10 一方、フラグ変数F l gが“OFF”と等しい場合は、ステップS 2 4 4 4からステップS 2 4 5 6までの処理において、エネルギー関数Eを極小化する演算を行なっても、ラベルの付け換えが行なわれていないことを意味する。これは、すなわち現状のラベル番号の対応付けがエネルギー関数Eを局所的に極小化する対応付けとなっていることを意味するため、最適な対応付けが完了したものとして処理が終了する(ステップS 2 4 6 0)。

15 以上の処理により、複数のポリゴンに対して、参照画像番号の対応付けを行なうにあたり、各ポリゴンに対しテクスチャ情報量の大きい参照画像情報を選択するという条件と、ポリゴン境界線を隠蔽するという条件の2つの条件を同時に最適化するテクスチャ情報の割当が行なわれることになる。

20 したがって、割当が完了した後の形状モデル3 0 0は、現実の物体により近い色彩を有し、かつより自然なテクスチャ連続性を有していることになる。

上述のステップS 2 4 4 0からステップS 2 4 6 0までのプログラムを記録した媒体によりコンピュータ1 3 0を動作させることでも、同様の効果を得ることができる。

25 なお、繰返し改善処理の順序は、改善処理の最終結果に影響を与えるため、適切な処理順序を考慮した方が望ましい。これは、繰返し改善処理においては、各ポリゴンのラベル番号を改善する際、その隣接ポリゴンのラベル番号を正しい、あるいは信頼性が高いと仮定しているためである。したがって、より信頼性の低いポリゴンから順に改善処理を行なえば、より良好な改善結果が得られる。

ポリゴンの信頼性を評価する方法の一つとして、ポリゴンの面積や、ポリゴン

が参照画面に投影された際の面積などがある。

これは、上述したステップ S 2 2 4 0 中で行なわれる参照画像番号の仮の対応づけ処理の信頼性が、小さい面積のポリゴンほど、あるいはポリゴンが参照画面に投影された際の面積が小さいポリゴンほど低いためである。

5 [実施の形態 4]

実施の形態 3 のテクスチャ情報付与方法では、テクスチャ情報量（色彩情報量）と、ポリゴン境界線の隠蔽、すなわちテクスチャ連続性の双方を考慮して、各ポリゴンにテクスチャ情報を付与する方法であった。

10 しかしながら、実在の物体から画像情報を撮影する場合には、照明等の関係により、特定方向から撮影した画像情報が、それに近接する方向から撮影した画像情報に対してさえも、光沢等の点で著しく異なっている場合が存在し得る。

したがって、よりテクスチャ連続性の高く、ポリゴン境界線が目立たないテクスチャ情報を付与するためには、実施の形態 3 の方法では不十分な場合がある。

15 そこで、実施の形態 4 のテクスチャ情報付与方法では、1つのポリゴンに対して、1つの参照画像情報からテクスチャ情報を付与するのではなく、複数の参照画像情報から、すなわち複数の方向から撮影した画像情報に基づいて、対応するポリゴンにテクスチャ情報を付与する方法を提供する。

実施の形態 4 のテクスチャ情報付与方法の説明をする前に、まず色彩情報記憶部 2 4 0 へのテクスチャ情報の格納方法についてより詳しく説明しておく。

20 図 1 8 は、色彩情報記憶部へのデータの格納方法を示す概念図である。

色彩情報記憶部 2 4 0 は、立体形状構成要素の基本形状、およびテクスチャを記憶するものである。ここで、参照画像情報上の立体形状構成要素は、投影された形状となっているため本来の形状とは異なった形となっている。

25 このため、形状変換を行なって色彩情報記憶部 2 4 0 に色彩を格納する必要がある。

ここで、たとえば立体形状構成要素が 3 角形の場合を例にとってその形状変換を説明する。今、基本形状のテクスチャ情報を図 1 8 で示すような 2 次元離散空間で記憶する場合を考える。基本形状の頂点を (x_0, y_0) , (x_1, y_1) , (x_2, y_2) 、参照画像情報に対して投影された立体形状構成要素の頂点を

(X 0, Y 0), (X 1, Y 1), (X 2, Y 2)とする。これらを、以下に示す変換行列Aおよび平行移動ベクトルBにより1次変換することで、投影された三角形形状を本来の形状に変換することが可能となる。

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} e \\ f \end{pmatrix} \quad \dots (2)$$

- 5 この場合、基本形状の画素 (x n, y n) のテクスチャ情報は、以下の式で計算される参照画像情報上の画素 (X n, Y n) から獲得すればよいことを意味する。

$$\begin{pmatrix} X_n \\ Y_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_n \\ y_n \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} e \\ f \end{pmatrix} \quad \dots (3)$$

- すなわち上記のようないわゆるアフィン変換により、投影された三角形形状のポリゴンに対して、本来のポリゴン形状に対するテクスチャ情報を獲得し、色彩情報記憶部240に格納する。

なお、以上の説明では、ポリゴンの形状を三角形としたが、たとえばその形状が四角形や他の形状の場合も同様に計算することが可能である。

- また、座標変換の方法はアフィン変換の他、射影変換を用いてもよい。射影変換は以下の式で計算される。

$$X_n = \frac{a_1 x_n + a_2 y_n + a_3}{a_7 x_n + a_8 y_n + 1}, \quad Y_n = \frac{a_4 x_n + a_5 y_n + a_6}{a_7 x_n + a_8 y_n + 1} \quad \dots (4)$$

以上説明したとおり、色彩情報記憶部240には、参照画像情報上に投影されるポリゴンの形状にかかわらず、本来のポリゴン形状に対応したテクスチャ情報が格納されている。

- 20 そこで、たとえば実施の形態3に示したようなエネルギー関数Eに対する反復改善処理により、各ポリゴンiに対して対応する参照画像情報番号の割当が完了したものとする。

- 実施の形態4のテクスチャ情報付与方法では、このラベル番号の割当の完了後に、さらに以下に説明するような重み平均処理を行なうことで、テクスチャ連続性をより向上させるテクスチャ情報の付与方法を実現することを目的とする。

図19は、上述したように、各ポリゴンiに対して、参照画像情報番号の割付

が完了した後に行なう重み平均処理のフローを示すフローチャートである。

したがって、たとえば図 17 に示したフローにおけるステップ S 2460 に続く処理を示している。

5 まず、初期設定として、変数 E_{max} に立体形状構成要素数が、変数 I_{max} に撮影された参照画像情報数がそれぞれ代入される。一方、カウント変数 E_{cnt} の値が 0 に初期設定される (ステップ S 2500)。

続いて、カウント変数 I_{cnt} ならびに変数 w_{acc} の値が 0 に初期設定される (ステップ S 2501)。

10 続いて、 I_{cnt} 番目の参照画像情報が、 E_{cnt} 番目の立体形状構成要素のテクスチャ情報の入力対象であるか否かの判断が行なわれる (ステップ S 2502)。

ここで、 I_{cnt} 番目の画像が、テクスチャ情報の入力対象であるとは、既に行なわれた、ポリゴン (立体形状構成要素) に対する参照画像番号の割当により割当てられた画像情報のみならず、それに隣接する所定数、たとえば前後 1 画面
15 の参照画像情報も入力対象に含めることを意味する。

次に、変数 w_{ght} に対して、 I_{cnt} 番目の参照画像情報に投影された E_{cnt} 番目の立体形状構成要素の面積の値が代入される (ステップ S 2504)。

20 続いて、 E_{cnt} 番目の立体形状構成要素のテクスチャ情報として、 I_{cnt} 番目の参照画像情報の情報を変数 w_{ght} だけ重み付けをした後、色彩情報記憶部 240 に格納する (ステップ S 2506)。

変数 w_{acc} に対して、変数 w_{ght} の値を累積し (ステップ S 2508)、カウント変数 I_{cnt} の値が 1 だけインクリメントされる (ステップ S 2509)。

25 続いて、カウント変数 I_{cnt} の値が撮影された参照画像数 I_{max} と比較される (ステップ S 2510)。

変数 I_{cnt} が、変数 I_{max} よりも小さい場合は、処理が、再びステップ S 2502 に復帰する。

一方、ステップ S 2502 において、 I_{cnt} 番目の参照画像情報が、 E_{cnt} 番目の立体形状構成要素のテクスチャの入力対象でないと判断された場合は、

処理がステップ S 2 5 0 9 に移行し、変数 $Icnt$ の値が 1 だけインクリメントされた後（ステップ S 2 5 0 9）、変数 $Icnt$ と変数 $Imax$ の値の比較が行なわれる。

したがって、ステップ S 2 5 0 0 からステップ S 2 5 1 0 までの処理が繰返されることで、Ecnt 番目の立体形状構成要素に対して、所定数の参照画像情報から重み付けされたテクスチャ情報が獲得され、そのテクスチャ情報が色彩情報記憶部 2 4 0 に累積されることになる。

続いて、色彩情報記憶部 2 4 0 に累積されたテクスチャ情報が変数 $wacc$ の値で割算される（ステップ S 2 5 1 2）。

ここまでの処理で、Ecnt 番目の立体形状構成要素に対するテクスチャ情報が、対応する所定数の参照画像情報からのテクスチャ情報の重み付け平均として色彩情報記憶部 2 4 0 に格納されることになる。

以上の処理を言い換えれば、各ポリゴンについて、それぞれに割り当てられた参照画像番号に対応する参照画像情報、および、これに隣接する所定数の物体画像情報に投影されたポリゴンの面積を求め、これを下記重み平均処理を行なう際の重み係数とする。

ここで、前記物体画像情報に番号を仮定し、これを $Icnt$ としたとき、この物体画像情報に対応する重み係数を $wght(Icnt)$ とする。また、これら画像情報の数を N とする。

さて、ポリゴンのテクスチャ情報は、複数の画素から構成されており、今、1 つのテクスチャ情報の画素に着目する。この画素が上記物体画像情報に投影される部位を求め、その投影部位の画像情報（投影部位の画素値、すなわち色、濃度あるいは輝度）を、上記物体画像情報全てにわたって、すなわち N 個分について重み平均処理をすることで、いま着目したテクスチャ情報の画素値の値とする。

ここで、投影された部位の画像情報が $v(Icnt)$ であったとすると、重み平均処理は、具体的には以下の式で表される計算を行なうことに対応する。

$$\left[\sum wght(Icnt) \times v(Icnt) \right] / \sum wght(Icnt) \quad \dots (5)$$

この処理を、ポリゴンのテクスチャ情報となるすべての画素について行なう。

続いて、変数 Ecnt の値が 1 だけインクリメントされる（ステップ S 2 5 1

4)。

続いて、カウント変数 E_{cnt} の値と立体形状構成要素数 E_{max} との値が比較される (ステップ S 2 5 1 6)。

5 変数 E_{cnt} の値が、立体形状構成要素数 E_{max} よりも小さい場合は、処理がステップ S 2 5 0 1 に復帰する。したがって、すべての立体形状構成要素について、上述したテクスチャ情報の重み平均処理が行なわれることになる。

一方、カウント変数 E_{cnt} が、立体形状構成要素数 E_{max} 以上である場合は (ステップ S 2 5 1 6)、色彩情報記憶部 2 4 0 へのテクスチャ情報の格納処理が終了する (ステップ 2 5 1 8)。

10 すなわち、実施の形態 4 のテクスチャ情報の付与方法では、まず、各ポリゴンに対して参照画像情報番号 (ラベル番号) の対応付けが行なわれる。続いて、対応付けられた参照画像情報番号を含む所定数 (たとえば、対応付けられた参照画像情報番号とその前後 1 画面分) の参照画像情報番号に対応する参照画像情報について、各参照画像情報に投影される立体形状構成要素の面積に応じた重み平均
15 処理を行なった結果が、その立体形状構成要素のテクスチャ情報として付与される。

以上説明したような所定数の参照画像情報からのテクスチャ情報の重み平均処理を行なうことにより、対応するポリゴンに対するテクスチャ情報が得られるので、よりテクスチャ連続性の向上したテクスチャ情報を当該ポリゴンに割当てることが可能となる。
20

たとえば、現実の対象物体を撮影した場合に、照明等の関係により、特定方向から撮影した参照画像情報における当該ポリゴンに対する色彩情報に含まれる光沢が特異的に高い場合でも、重み平均処理によりその影響を軽減することが可能である。

25 図 1 9 に示したようなステップ S 2 5 0 0 からステップ S 2 5 1 8 までのプログラムを記録した媒体により、コンピュータ 1 3 0 を動作させることでも、同様の効果を得ることが可能である。

[実施の形態 5]

実施の形態 4 では、予め、各ポリゴンに対して、テクスチャ情報を獲得する参

照画像番号の割当が完了した後に、所定数の隣接する参照画像情報からも対応するポリゴンに対してテクスチャ情報を与える構成について説明した。

しかしながら、テクスチャ連続性をより重視する考えに立てば、必ずしもエネルギー関数Eを極小化するように各ポリゴンに対する参照画像番号の割当を行なう必要はない。

実施の形態5のテクスチャ情報付与方法では、各ポリゴン（立体形状構成要素）に対して、その立体形状構成要素に対するテクスチャ情報を有する複数の参照画像情報から当該ポリゴンに対してテクスチャ情報を付与する構成としている。

たとえば、各ポリゴン（立体形状構成要素）に対して、その立体形状構成要素に対するテクスチャ情報を有するすべての参照画像情報から当該ポリゴンに対してテクスチャ情報を付与しても良いし、各ポリゴン（立体形状構成要素）に対して、その立体形状構成要素に対するテクスチャ情報を有する画像情報からランダムに、あるいは規則的に参照画像情報を選択し、これらから当該ポリゴンに対してテクスチャ情報を付与しても良い。

図20は、このようなポリゴンへのテクスチャ情報の付与方法を示す概念図であり、立体形状構成要素に対するテクスチャ情報を有するすべての参照画像情報から当該ポリゴンに対してテクスチャ情報を付与する例を示している。

実施の形態4において説明したとおり、色彩情報記憶部240に対しては、各参照画像情報に投影されるポリゴンの形状にかかわらず、本来のポリゴン形状に対応したテクスチャ情報が格納される。

したがって、特定のポリゴンiに注目した場合、このポリゴンが投影される面積が0でないすべての参照画像情報から、その投影面積に応じた重み平均処理を行なうことによりテクスチャ情報を獲得することが可能である。

図21は、このようなテクスチャ情報付与方法のフローを示すフローチャートである。

実在の物体に対する複数の画像撮影（ステップS20および形状モデル作成ステップS22）の後、各立体形状構成要素と、当該立体形状構成要素の投影面積が0でない参照画像情報との対応付けを行なう（ステップS30）。

続いて、上記対応付けに基づいて、色彩情報記憶部240に対して、投影面積

に応じた重み平均処理を行なうことにより、各立体形状構成要素ごとに、テクスチャ情報が累積される（ステップS 3 2）。

つまり、実施の形態5のテクスチャ情報の付与方法では、立体形状構成要素ごとに、複数の参照画像情報のそれぞれに投影された当該立体形状構成要素の面積を重み係数として、複数の参照画像情報についての重み平均処理が行なわれる。この立体形状構成要素ごとに得られた重み平均処理の結果が、テクスチャ情報として各立体形状構成要素に付与される。

以上のようにして、各立体形状構成要素に対して、テクスチャ情報を有するすべての参照画像情報から、テクスチャ情報を付与する構成とすることで、テクスチャ連続性がさらに向上する。

つまり、特定方向から撮影した参照画像情報が、たとえば照明の関係等で他の方向から撮影した参照画像情報に比べて光沢が異常に高いような場合でも、すべての関係する参照画像情報からのテクスチャ情報を重み平均することで、この特定方向のテクスチャ情報の影響が抑制される。

なお、以上説明した実施の形態1～5では、形状モデル300をポリゴンデータに変換してから、テクスチャ情報を付与しているが、本願はこのような構成に限定されるわけではなく、ボクセル表現された形状モデル300において、表面の面方向を演算して、テクスチャ情報を付与するようにしてもよい。

ただし、ポリゴンデータに変換してから、テクスチャ情報を付与するという構成の方が、同一方向に向いている面（ポリゴン）を一括して処理できるため、演算量を著しく減少させることが可能である。

〔実施の形態6〕

図22は、本発明の実施の形態6による物体抽出装置（画像切出装置）の全体構成を示す図である。図22を参照して、この物体抽出装置は、コンピュータ130を備える。コンピュータ130は、CD-ROM260に記録されているプログラム301に従って、物体画像中の物体部分を検出し、抽出する。このプログラム301は、物体画像の領域分割処理を行なうステップS1と、領域情報の記憶処理を行なうステップS2と、各領域の物体画像と背景画像との差分処理を行なうステップS3と、各領域において、差分の絶対値の平均値導出を行なうス

ステップS 4と、差分の絶対値の平均値としきい値との比較による物体部分の検出処理を行なうステップS 5と、検出した物体部分を抽出するステップS 5とを含む。ステップS 1～S 5の詳細については後で詳しく説明する。

図2 3は、本発明の実施の形態6による物体抽出装置（画像切出装置）の概略を示すブロック図である。図2 3を参照して、物体抽出装置としてのコンピュータ1 3 0は、画像記憶部2 2 0、演算部2 1 0、領域情報記憶部2 4 1および抽出画像記憶部2 3 1を備える。なお、各部2 2 0、2 1 0、2 3 1、2 4 1の詳細は後述する。

図2 4は、図2 3の演算部2 1 0の概略を示すブロック図である。図2 4を参照して、演算部2 1 0は、領域分割部9および抽出部1 0を備える。抽出部1 0は、差分処理部1 1、平均値導出部1 3、しきい値処理部1 5および物体部分抽出部1 6を備える。物体画像Aは、カメラなどの撮影装置によって、対象物体を、背景とともに撮影することにより得られる。背景画像Bは、カメラなどの撮影装置によって、対象物体の背景だけを撮影することにより得られる。背景画像Bおよび物体画像Aは、図2 3の画像記憶部2 2 0に記憶される。ここで、撮影対象となる背景は一般に対象物体の後方にあるものであるが、対象物体の前方にあるものもある。

領域分割部9は、物体画像Aを複数の領域に分割する（図2 2のプログラム3 0 1のステップS 1）。領域分割に関する情報は、図2 3の領域情報記憶部2 4 1に記憶される（図2 2のプログラム3 0 1のステップS 2）。差分処理部1 1は、領域分割部9によって得られた領域単位で、物体画像Aと背景画像Bとの間で差分処理を行ない、差分を求める（図2 2のプログラム3 0 1のステップS 3）。差分は、物体画像Aと背景画像Bの色情報の差を、画素単位で求めたものである。平均値導出部1 3は、差分の絶対値を求め、領域単位で差分の絶対値の平均値を導出する（図2 2のプログラム3 0 1のステップS 4）。つまり、平均値導出部1 3は、領域ごとの差分の絶対値の平均値を導出する。しきい値処理部1 5は、各領域における差分の絶対値の平均値と、しきい値とを比較し、差分の絶対値の平均値がしきい値以上の領域を物体部分として検出する（図2 2のプログラム3 0 1のステップS 5）。なお、しきい値は、経験に基づいて設定される。

物体部分抽出部 16 は、しきい値処理部 15 で検出された物体部分を抽出する（図 22 のプログラム 301 のステップ S6）。つまり、物体部分抽出部 16 は、物体画像から、しきい値処理部 15 で検出された物体部分を取り出す。抽出された物体部分の画像は、図 23 の抽出画像記憶部 231 に記憶される。

- 5 領域分割部 9 が行なう領域分割について詳しく説明する。領域分割は、たとえば、「高木他編、別冊 O plus E、画像処理アルゴリズムの最新動向、p p. 227-233、新技術コミュニケーションズ」に記されているように、一般に用いられている、エッジ延長法、領域・エッジ併用法、Facet model による領域分割などを用いる。このうちエッジ延長法について説明する。まず第 1 に、画像の 1 次微分から、各画素についてエッジ強度とエッジ方向を計算する。第 2 に、エッジ強度についての極大値抑制処理としきい値処理によって、極大かつ一定値以上のエッジ強度を持つエッジ要素（強いエッジ要素と呼んでいる）を抽出する。この段階では、強いエッジ要素は必ずしも連続していない。第 3 に、強いエッジ要素のうち端点になっているものを始点としてエッジの延長を行なう。以上が、エッジ延長法である。
- 10 図 25 A から図 25 C は、図 24 の差分処理部 11、平均値導出部 13、しきい値処理部 15 および物体部分抽出部 16 における処理を詳しく説明するための図である。図 25 A を参照して、物体画像 17 は、物体部分 19 と背景部分 21 とからなる。背景画像 23 は、背景 25 だけからなる。物体画像 17 は、図 24 の領域分割部 9 によって、複数の領域 $a_1 \sim a_n$ に分割されている。
- 15 領域 a_1 に注目して、図 24 の差分処理部 11 の動作について説明する。図 25 B も参照して、領域 a_1 の各画素の色情報と、領域 a_1 に対応する背景 25 の領域 b_1 の各画素の色情報との差を求める。このようにして、領域 a_1 における差分の集合 c_1 を得る。そして、図 24 の平均値導出部 13 は、差分の集合 c_1 を構成する差分の絶対値を求め、差分の絶対値の平均値を求める。さらに、図 24 のしきい値処理部 15 は、差分の集合 c_1 を構成する差分の絶対値の平均値と、しきい値とを比較し、平均値がしきい値以上の場合は、差分の集合 c_1 に対応する領域 a_1 を物体部分として検出する。差分処理部 11、平均値導出部 13 およびしきい値処理部 15 は、すべての領域 $a_1 \sim a_n$ について、上述したような差

分処理、差分の絶対値の平均値導出およびしきい値処理を行なう。そして、物体部分抽出部 16 は、しきい値処理部 15 によって検出された物体部分を、物体画像 17 から抽出する。図 25C は、以上のようにして抽出した物体部分 19 を示す。したがって、背景部分 21 のような不所望部分が除かれている。もちろん、
5 対象物体の前方に位置する物が物体画像 17 中に含まれている場合は、その部分も不所望部分として除かれる。

以上のように、本発明の実施の形態 6 による物体抽出装置では、物体画像を複数の領域に分割し、領域単位で差分の絶対値の平均値を求め、平均値がしきい値以上の領域を物体部分として抽出する。このため、本発明の実施の形態 6 による
10 物体抽出装置、物体抽出方法および物体抽出プログラムを記録した媒体では、画素レベルで、対象物体に背景と同色の部分が存在していても、領域レベルにおいて背景と異なる色が存在すれば、物体部分として検出し、抽出できる。また、人手による作業が少なくなるとともに、同一色の背景板を用いなければならないような特殊な撮影環境が不要である。

15 図 24 の差分処理部 11 における差分処理の他の例について説明する。上述の説明では、差分処理部 11 は、領域単位で差分を求めるが、領域単位ではなく、物体画像全体と背景画像全体との間で差分処理を行ない、差分を求めることができる。そして、平均値導出部 13 において、領域分割部 9 で求めた領域単位で、差分の絶対値の平均値を導出する。

20 また、物体画像の各領域内の画素の平均値を算出し、その平均値とその領域に対応する背景画像の領域内の画素の平均値との差の絶対値を算出し、その差の絶対値を予め定められた値と比較し、その差の絶対値が予め定められた値以上の領域を物体部分として抽出してもよい。

上記実施の形態 6 では、領域分割は、エッジを参考に求めたが、本発明は当然、
25 同色の部分を同一領域とするようにしてもよい。また、複数の領域分割手法を組合せてもよい。

また、上記実施の形態 6 では、カラー画像について述べたが、当然、本発明は白黒画像であってもよく、また、上述した色情報（色信号レベル）に代えて濃度情報（輝度信号レベル）を用いてもよい。

また、上記実施の形態6では、しきい値以上の領域をそのまま、物体部分としたが、本願は1回だけの処理に限定されるわけではない。たとえば、最初の処理で検出した物体部分を仮の物体部分とし、その他を仮の背景部分とする。そして、この物体画像の仮の背景部分の明るさと、この仮の背景部分に対応する背景画像の領域の明るさとを比較し、背景画像と入力画像との照明状況の変化を検出する。そして、これにより、物体画像の輝度を一様に修正して、同一処理を再度行なってもよい。

また、上記実施の形態6では、しきい値の値は、一定であるが、これに限定されるわけではない。たとえば、画像の中央部分と周辺部分とでは、しきい値の値を変更するようにしてもよい。また、領域の面積に応じて、しきい値の値を変更するようにしてもよい。また、再処理を行なうのであれば、近傍に物体部分が存在するか否かに応じて変更してもよい。

また、上記実施の形態6では、各領域の差分の絶対値を平均し、これをしきい値と比較しているが、これに限定されるわけではない。たとえば、差分の値のばらつき具合をも参考に、物体部分か否かを判定するようにしてもよい。

また、上記実施の形態6では、物体部分を最終的に抽出処理しているが、本願は、これに限定されるわけではない。たとえば、抽出処理ではなく、物体の有無判定に用いるようにしてもよい。なお、このような有無判定は、ビル監視システムの侵入者検知において使用されている。

20 [実施の形態7]

図26は、本発明の実施の形態7による物体抽出装置の全体構成を示すフローチャートである。図26のステップS112～S118は、コンピュータ130に、対象物体を撮影して得られた物体画像から背景部分を除くようにして物体部分を抽出させるためのプログラムであって、CD-ROM260に記録されている。

このプログラムは、ステップS111で得られた物体画像の奥行情報 $d_p(i, j)$ を各画素 (i, j) ごとにステレオ法によって算出するステップS112と、物体画像を複数の領域Rに分割するステップS113と、奥行情報の平均値 $m d_p(R)$ を各領域Rごとに算出するステップS114と、奥行情報の平均値 $m d$

p (R) を予め定められたしきい値 d_{pth} と比較するステップ S 1 1 5 と、奥行情報の平均値 $m_{dp}(R)$ がしきい値 d_{pth} よりも大きい場合にその領域 R を背景部分として削除、具体的にはその領域 R 内の各画素の値 $v(i, j)$ を 0 にするステップ S 1 1 6 と、奥行情報の平均値 $m_{dp}(R)$ がしきい値 d_{pth} よりも小さい場合にその領域 R を物体部分として抽出、具体的にはその領域 R 内の各画素の値 $v(i, j)$ を 1 にするステップ S 1 1 7 と、上記ステップ S 1 1 5 ~ S 1 1 7 の処理を全領域 R について行なったか否かを判定するステップ S 1 1 8 とを含む。ここで、画素の値としては、輝度（濃度）、色情報、またはそれらの組合せなどを用いることができる。

次に、この実施の形態 7 による物体抽出装置の動作を図 2 6 のフローチャートを参照して説明する。

まずステップ S 1 1 1 において、デジタルスチルカメラなどを用いて対象物体をその背景とともに撮影し、物体画像を得る。この物体画像はコンピュータ 1 3 0 内の画像記憶部 2 2 0 に格納される。これにより、各画素 (i, j) の値として $v(i, j)$ が得られる。ここでは、静止画を撮影するスチルカメラを用いるが、これに代えて動画を撮影するビデオカメラやデジタルカメラなどを用いてもよい。

続いてステップ S 1 1 2 において、ステレオ法などに従って各画素 (i, j) の奥行情報 $d_p(i, j)$ を算出する。ステレオ法は、たとえば D.H. Ballard 他著、「コンピュータビジョン」、Prentice Hall、p p. 88 ~ 93 に開示されている。ステレオ法によれば、まず所定距離だけ離れた 2 つの視点から対象物体を撮影し、それにより得られた 2 つの物体画像間の対応点を定め、逆透視変換法または単純な三角測量法を用いて奥行情報 $d_p(i, j)$ を算出する。ステレオ法の応用例はたとえば特開平 8 - 3 3 1 6 0 7 号公報に開示されている。なお、ここでは奥行情報を算出するためにステレオ法を用いたが、動きからの奥行推定方法 (Shape-from-Motion)、類似性および連続性をともに考慮した繰返し改善法（一種の緩和法）などを用いてもよい。

ステップ S 1 1 2 と並行してステップ S 1 1 3 においては、撮影された物体画像を上記実施の形態 6 と同様に複数の領域 R に分割する。ステップ 1 2 の奥行情

報算出とステップ 1 3 の領域分割とは同時に行なう必要はなく、奥行情報の算出後に領域分割を行なってもよく、逆に、領域分割後に奥行情報の算出を行なってもよい。

図 2 7 A は複数の領域 R に分割された物体画像を示し、図 2 7 B は奥行情報を画素の輝度で表わした画像を示す。輝度の高い画素ほど撮影位置からの距離が近く、輝度の低い画素ほど撮影位置からの距離が遠いことを示す。したがって、物体部分は明るく、背景部分は暗く表わされる。

続いてステップ S 1 1 4 において、各領域 R ごとに次の式 (6) に従って奥行情報の平均値 $mdp(R)$ を算出する。

$$10 \quad mdp(R) = \frac{\sum_R dp(i, j)}{n} \quad \dots (6)$$

\sum_R : 領域 R 内の総和

n : 領域 R 内の画素数

続いてステップ S 1 1 5 において、その算出された奥行情報の平均値 $mdp(R)$ がしきい値 $dpth$ と比較される。このしきい値 $dpth$ は経験的に予め定められる。

15 奥行情報の平均値 $mdp(R)$ がしきい値 $dpth$ よりも大きい場合、その領域 R 内の画素の値 $v(i, j)$ がすべて 0 にされる。すなわち、物体画像からその領域 R が背景部分として削除される。他方、奥行情報の平均値 $mdp(R)$ がしきい値 $dpth$ よりも小さい場合、ステップ S 1 1 7 においてその領域 R 内の画素の値 $v(i, j)$ がすべて 1 にされる。すなわち、物体画像からその領域 R
20 が物体部分として抽出される。

続いてステップ S 1 1 8 において、上記ステップ S 1 1 5 ~ S 1 1 7 の処理がすべての領域 R について行なわれたか否かが判別される。上記処理がすべての領域 R について行なわれた場合、図 2 7 C に示されるような画像が得られる。

以上のようにこの実施の形態 7 によれば、物体画像を複数の領域 R に分割し、
25 各領域 R ごとに奥行情報の平均値を算出し、その平均値が予め定められたしきい値よりも小さい領域 R を物体部分として抽出するため、図 2 7 C に示されるように物体画像から背景部分を除くようにして物体部分だけをその輪郭で正確に切出

すことができる。また、奥行情報を用いるため、対象物体の背景だけを別途撮影する必要がない。

〔実施の形態 8〕

図 28 は、本発明の実施の形態 8 による物体抽出装置の主要構成を示すフロー
5 チャートである。図 28 において、ステップ S 2 2 2, S 2 2 4 ~ S 2 2 7 は、
コンピュータ 1 3 0 に、対象物体を撮影して得られた物体画像と、対象物体の背
景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、物体画像から背
景部分を除くようにして物体部分を抽出させるためのプログラムであって、CD
-ROM 2 6 0 に記録されている。

10 このプログラムは、ステップ S 2 2 1 において得られた複数の背景画像におい
て互いに同じ座標に位置する画素の平均値 $m(i, j)$ および標準偏差 $\sigma(i, j)$
を各画素ごとに算出するステップ S 2 2 2 と、ステップ S 2 2 3 において得
られた物体画像の各画素の値 $v(i, j)$ とその画素に対応する背景画像の画素
の平均値 $m(i, j)$ との差の絶対値（以下、単に「差」という。） $|v(i, j) - m(i, j)|$
15 $|v(i, j) - m(i, j)|$ を算出し、その差 $|v(i, j) - m(i, j)|$ を標準
偏差 $\sigma(i, j)$ の k 倍と比較するステップ S 2 2 4 と、差 $|v(i, j) - m(i, j)|$ が $k\sigma(i, j)$ よりも大きい場合にその画素を背景部分として削
除、すなわちその画素の値 $v(i, j)$ を 0 にするステップ S 2 2 5 と、差 $|v(i, j) - m(i, j)|$ が $k\sigma(i, j)$ よりも大きい場合にその画素を物
20 体部分として抽出、すなわちその画素の値 $v(i, j)$ を 1 にするステップ S 2
2 6 と、上記ステップ S 2 2 4 ~ S 2 2 6 の処理をすべての画素について行なっ
たか否かを判定するステップ S 2 2 7 とを含む。

次に、この実施の形態 8 による物体抽出装置の動作を図 28 を参照して説明す
る。

25 まずステップ S 2 2 1 において、デジタルスチルカメラなどを用いて対象物体
の背景だけを同じ視点から複数回撮影し、複数の背景画像を得る。ここで、背景
画像の枚数は精度を考慮すれば 3 枚以上が好ましく、簡便性を考慮すれば 10 枚
程度が好ましい。

続いてステップ S 2 2 2 において、複数の背景画像において互いに同じ座標に

位置する画素の平均値 $m(i, j)$ および標準偏差 $\sigma(i, j)$ がそれぞれ次の式 (7) および (8) に従って各画素ごとに算出される。これにより、画像信号を A/D 変換する A/D 変換器の変換特性および照明特性の変動やジッタが原因で撮影された背景画像の画素値として特異な値が得られても画素値の平均を算出するため、安定した背景画像を得ることができる。

$$m(i, j) = \frac{\sum v(i, j)}{N} \quad \dots (7)$$

$$\sigma(i, j) = \sqrt{\frac{\sum v(i, j)^2}{N} - \left(\frac{\sum v(i, j)}{N}\right)^2} \quad \dots (8)$$

ここで、N は物体画像の全領域 R 内の画素数である。

続いてステップ S 2 2 3 において、対象物体を撮影して物体画像を得る。ここで、物体画像の各画素の値として $v(i, j)$ が得られる。

続いてステップ S 2 2 4 において、物体画像の各画素の値 $v(i, j)$ とその画素に対応する背景画像の画素の平均値 $m(i, j)$ との差 $|v(i, j) - m(i, j)|$ が算出される。

差 $|v(i, j) - m(i, j)|$ が $k\sigma(i, j)$ よりも小さい場合、ステップ S 2 2 5 においてその画素の値 $v(i, j)$ が 0 にされる。これにより、その画素は背景部分として物体画像から削除される。他方、差 $|v(i, j) - m(i, j)|$ が $k\sigma(i, j)$ よりも大きい場合、ステップ S 2 2 6 においてその画素の値 $v(i, j)$ が 1 にされる。これにより、その画素が物体部分として物体画像から抽出される。ここで、k は 3 程度が好ましい。

続いてステップ S 2 2 7 において、上記ステップ S 2 2 4 ~ S 2 2 6 の処理をすべての画素について行なったか否かが判定される。上記処理がすべての画素について行なわれた場合、このプログラムは終了する。

以上のようにこの実施の形態 8 によれば、複数の背景画像に基づいて画素の平均値を算出しているため、画像信号を A/D 変換するための A/D 変換器の変換特性や照明特性の影響が緩和され、しかも物体画像か背景画像かを判別するためのしきい値として複数の背景画像における画素の標準偏差を用いているため、適

切なしきい値を自動的に設定することができる。したがって、物体画像から背景部分だけを除くようにして物体部分を正確に抽出することができる。

[実施の形態 9]

図 29 は、本発明の実施の形態 9 による物体抽出装置の主要構成を示すフロー
5 チャートである。図 29 において、ステップ S 2 2 2, S 3 3 3 B ~ S 3 3 6,
S 2 2 7 は、コンピュータ 1 3 0 に、対象物体を撮影して得られた物体画像と、
対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、物
体画像から背景部分を除くようにして物体部分を抽出させるためのプログラムで
あって、CD-ROM 2 6 0 に記録されている。

10 上記実施の形態 8 ではステップ S 2 2 3 において対象物体を 1 回撮影して 1 枚
の物体画像を得ているが、この実施の形態 9 ではステップ S 3 3 3 A において対
象物体を複数回撮影して複数の物体画像を得ている。そのため、このプログラム
は、複数の物体画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値 $m v(i, j)$
15 $m v(i, j)$ を各画素ごとに算出するステップ S 3 3 3 B を含む。ステップ S 3 3 4 ~ 3
3 6 においては、図 28 に示された画素の値 $v(i, j)$ の代わりに画素の平均
値 $m v(i, j)$ が用いられる。したがって、この実施の形態 9 では、ステップ
S 3 3 3 A において得られた複数の物体画像において互いに同じ座標に位置する
画素の平均値 $m v(i, j)$ が各画素ごとに算出される。

続いてステップ S 3 3 4 において、物体画像の各画素の平均値 $m v(i, j)$
20 とその画素に対応する背景画像の画素の平均値 $m(i, j)$ との差 $|m v(i, j) - m(i, j)|$
が算出され、その差 $|m v(i, j) - m(i, j)|$ が $k \sigma(i, j)$ と比較される。

差 $|m v(i, j) - m(i, j)|$ が $k \sigma(i, j)$ よりも小さい場合、ス
テップ S 3 3 5 において物体画像のその画素の平均値 $m v(i, j)$ が 0 にされ
25 る。これにより、その画素が背景部分として削除される。他方、差 $|m v(i, j) - m(i, j)|$
が $k \sigma(i, j)$ よりも大きい場合、ステップ S 3 3 6 において物体画像の画素の平均値 $m v(i, j)$ が 1 にされる。これにより、その
画素が物体画像から物体部分として抽出される。

以上のようにこの実施の形態 9 によれば、対象物体を複数回撮影して得られた

複数の物体画像を用いるため、背景画像と同様に安定した物体画像を得ることができる。したがって、物体画像から背景部分を除くようにして物体部分をより正確に抽出することができる。

[実施の形態 10]

5 図 30 は、本発明の実施の形態 10 による物体抽出装置の主要構成を示すフローチャートである。図 30 において、ステップ S 2 2 2, S 4 4 1 ~ S 4 4 7 は、コンピュータ 1 3 0 に、対象物体を撮影して得られた物体画像と、対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、物体画像から背景部分を除くようにして物体部分を抽出させるためのプログラムであって、CD-ROM 2 6 0 に記録されている。

図 28 に示された実施の形態 5 では物体画像は各画素ごとに処理されるのに対し、この実施の形態 10 では物体画像は複数の領域 R に分割され、各領域 R ごとに処理される。

したがって、このプログラムは、ステップ S 2 2 3 において得られた物体画像を複数の領域 R に分割するステップ S 4 4 1 と、物体画像の各領域 R 内の各画素の値 $v(i, j)$ とその領域 R に対応する背景画像の領域 R 内の対応する画素の
15 平均値 $m(i, j)$ との差を算出し、次の式 (9) で表わされるその差の平均値 $md(R)$ を各領域 R ごとに算出するステップ S 4 4 2 と、ステップ S 2 2 3 において算出された標準偏差の平均値 $m\sigma(R)$ を次の式 (10) に従って各領域 R ごとに算出するステップ S 4 4 3 とを含む。

$$md(R) = \frac{\sum_R |v(i, j) - m(i, j)|}{n} \quad \dots (9)$$

$$m\sigma(R) = \frac{\sum_R \sigma(i, j)}{n} \quad \dots (10)$$

ステップ S 4 4 4 ~ S 4 4 6 においては、図 28 に示された差 $|v(i, j) - m(i, j)|$ の代わりに差の平均値 $md(R)$ が用いられ、標準偏差 $\sigma(i, j)$ の代わりに標準偏差の平均値 $m\sigma(R)$ が用いられる。そして、ステップ S
25 2 2 3 において得られた物体画像はステップ S 4 4 1 において複数の領域 R に分割される。

続いてステップS 4 4 2において、物体画像の各領域R内の各画素の値 $v(i, j)$ とその領域Rに対応する背景画像の領域R内の対応する画素の平均値 $m(i, j)$ との差 $|v(i, j) - m(i, j)|$ が算出され、その差の平均値 $m_d(R)$ が各領域Rごとに算出される。

- 5 続いてステップS 4 4 3において、ステップS 2 2 2において算出された標準偏差 $\sigma(i, j)$ の平均値 $m_\sigma(R)$ が各領域Rごとに算出される。

- 続いてステップS 4 4 4において、差の平均値 $m_d(R)$ が $k m_\sigma(R)$ と比較される。差の平均値 $m_d(R)$ が $k m_\sigma(R)$ よりも小さい場合、ステップS 4 4 5においてその領域R内の画素の値 $v(i, j)$ がすべて0にされる。これ
10 により、その領域Rが背景部分として物体画像から削除される。他方、差の平均値 $m_d(R)$ が $k m_\sigma(R)$ よりも大きい場合、ステップS 4 4 6においてその領域R内の画素の値 $v(i, j)$ がすべて1にされる。これにより、その領域Rが物体部分として物体画像から抽出される。

- 最後にステップS 4 4 7において、上記ステップS 4 4 4～S 4 4 6の処理を
15 すべての領域Rについて行なったか否かが判定される。上記処理がすべての領域Rについて行なわれた場合、このプログラムは終了する。

- 以上のようにこの実施の形態10によれば、対象物体を複数の領域Rに分割し、物体画像の各領域R内の各画素の値とその領域Rに対応する背景画像の領域R内の対応する画素の平均値との差の平均値 $m_d(R)$ を各領域Rごとに算出し、その
20 差の平均値 $m_d(R)$ が標準偏差の平均値 $m_\sigma(R)$ の k 倍よりも大きい領域Rを物体部分として抽出するため、物体画像から背景部分を除くようにして物体部分をより正確に抽出することができる。

- なお、上記実施の形態10のようにステップS 4 4 2において物体画像の各領域R内の各画素の値 $v(i, j)$ とその領域Rに対応する背景画像の領域R内の
25 対応する画素の平均値 $m(i, j)$ との差を算出する方が好ましいが、物体画像の各領域R内の画素の平均値 $m_v(i, j)$ を算出し、物体画像の各領域R内の画素の平均値とその領域Rに対応する背景画像の領域R内の画素の平均値 $m(i, j)$ との差の絶対値を算出することも可能である。この場合、図30のフローチャートにおいて、物体画像の各領域R内の各画素の値 $v(i, j)$ を物体画像の

各領域R内の画素の平均値 $m_v(i, j)$ に置き換えればよい。

あるいは、物体画像の各領域R内の画素の平均値 $m_v(R)$ を算出し、また、領域Rに対応する背景画像の領域R内の画素ごとの平均値 $m(i, j)$ の領域R内における平均値 $m_m(R)$ を算出し、さらにこれらの差の絶対値を算出し、この値に基づいて物体部分を抽出することも可能である。この場合、図30のフローチャートにおいて、ステップS442で $m_d(R)$ を求める際に、 $m_d(R)$ として $|m_v(R) - m_m(R)|$ を計算すればよい。

〔実施の形態11〕

図31は、本発明の実施の形態11による物体抽出装置の主要構成を示すフローチャートである。上記実施の形態10ではステップS223において対象物体を1回撮影して1枚の物体画像を得ているのに対し、この実施の形態11では上記実施の形態9と同様にステップS333Aにおいて対象物体を同じ視点から複数回撮影して複数の物体画像を得ている。したがって、ステップS551においては複数の物体画像を平均化した物体画像を複数の領域Rに分割している。したがって、ステップS555およびS556においては、画素の値 $v(i, j)$ の代わりに画素の平均値 $m_v(i, j)$ が用いられる。

この実施の形態11によれば、対象物体を同じ視点から複数回撮影して複数の物体画像を得ているため、対象物体の撮影時におけるA/D変換器の変換特性や照明特性の変動が緩和され、物体画像から背景部分を除くようにして物体部分をより正確に抽出することができる。

〔実施の形態12〕

本発明の実施の形態12による立体モデル作成装置は、図3に示された実施の形態1と同様に、回転テーブル110、カメラ120およびコンピュータ130を備える。ここで、回転テーブル110の代わりに、ロボットアームなどを用いることができる。つまり、回転テーブル110の代わりとして、対象物体の向きを変えることができるものを用いることができる。

図32は、この立体モデル作成装置の概略を示すブロック図である。図32を参照して、立体モデル作成装置は、撮影部109、画像記憶部220、演算/制御部113、形状記憶部230および色彩情報記憶部240を備える。撮影部1

09は、図3の回転テーブル110およびカメラ120からなる。画像記憶部220、演算／制御部113、形状記憶部230および色彩情報記憶部240は、図3のコンピュータ130に含まれる。

図33は、図3の立体モデル作成装置における処理の流れを説明するための図である。図6Aから図6Eは、図3の立体モデル作成装置における処理の具体的内容を説明するための図である。図6Aは、図33のステップS2における対象物体・背景の撮影を説明するための図である。図6Bは、図33のステップS12におけるシルエット画像作成を説明するための図である。図6Cは、図33のステップS14におけるボーディング処理を説明するための図である。図6Dは、図33のステップS16におけるポリゴン作成を説明するための図である。図6Eは、図33のステップS18におけるテクスチャマップを説明するための図である。

図3、図6A～図6E、図32、および図33を参照して説明を行なう。ステップS8において、キャリブレーションを行なう。本実施の形態12によるキャリブレーションとは、カメラ120の内部パラメータ（パースペクティブ比）およびカメラ120と回転テーブル110との位置関係を求める処理のことである。ステップS10では、対象物体および背景の撮影を行なう。つまり、回転テーブル110に対象物体を置かずに、背景だけを撮影し、背景画像を1枚得る。また、回転テーブル110に対象物体100を置き、対象物体100を回転させる。そして、カメラ120によって、所定の角度ごとに、対象物体100を背景とともに撮影し、物体画像A1～Anを得る。たとえば、対象物体100を10°ごとに回転させ、36枚の物体画像A1～A36を得る。以下の説明では、このようにして得られた36枚の物体画像A1～A36をもとに立体モデル29を作成する場合を説明する。ここで、カメラ120の位置および俯角（または、仰角）は固定されている。また、カメラ120と回転テーブル110は、演算／制御部113によって制御される。なお、ステップS10で求めた背景画像および物体画像は、画像記憶部220に記憶される。本実施の形態12では、カメラを固定し、対象物体側を回転させて撮影しており、背景の撮影回数を可能な限り少なくするために背景を1回だけ撮影し、1枚の背景画像を得ている。しかし、より信

頼性のある背景画像を得るために、背景を2回以上撮影し、2枚以上の背景画像を得ても良い。

5 なお、本実施の形態12のように、カメラ120を固定し、対象物体100を回転させることによって、対象物体100の周りの複数方向から背景を含めて対象物体100を撮影する場合は背景の撮影は1回でもよいが、対象物体100を固定し、カメラ120を対象物体100を中心にして回すことによって、対象物体100の周りの複数方向から背景を含めて対象物体100を撮影する場合は背景の撮影は複数回必要である。

10 ステップS12では、図示しないシルエット作成部が、シルエット画像を作成する。つまり、各物体画像A1～A36と、背景画像との間で差分処理を行ない、複数のシルエット画像B1～Bnを作成する。物体画像A1～A36が36枚であるため、シルエット画像も36枚になる。ここで、差分処理（差分を求める処理）は、画素毎に、物体画像の色情報と、背景画像の色情報との差を求めることをいう。ステップS14では、図示しないボーディング部が、ボーディング処理を行なう。つまり、複数のシルエット画像B1～B36をもとに、円筒座標系ボクセル空間251へボーディング処理を行なう。そして、図示しないしきい値処理部（立体形状獲得部）は、投票数がしきい値以上の部分を、対象物体100の立体形状（存在領域）とする。

20 なお、ボクセル空間としては直交座標系ボクセル空間を用いてもよいが、円筒座標系ボクセル空間251を用いた方がメモリ量を小さく抑制しつつ良好な形状獲得が行なえる場合が多い。

25 ステップS16では、ステップS14で求めた対象物体100の立体形状をもとに、複数の立体形状表現要素（たとえば、三角パッチなどのポリゴン、以下、簡単のため立体形状表現要素をポリゴンと表記）27を作成し、ステップS14で求めた対象物体100の立体形状を複数のポリゴン27で表現する。ポリゴン27で表現された立体形状は、形状記憶部230に記憶される。ステップS18では、ステップS16で作成した、各ポリゴン27に対応したテクスチャを物体画像から獲得し、各ポリゴン27にマップする。また、テクスチャ（色情報）は、色彩情報記憶部240に記憶される。なお、ステップS12～S18の処理は、

演算／制御部 1 1 3 が行ない、シルエット作成部、ボーテイング部、しきい値処理部は、演算／制御部 1 1 3 に含まれる。以下、ステップ S 8 におけるキャリブレーション、ステップ S 1 4 におけるボーテイング処理およびステップ S 1 6 におけるポリゴン作成について詳細に説明する。

5 (キャリブレーション)

キャリブレーションとして、カメラ 1 2 0 の内部パラメータ（パースペクティブ比）およびカメラ 1 2 0 と回転テーブル 1 1 0 の位置関係を求める。まず、カメラ 1 2 0 の内部パラメータ（パースペクティブ比）について説明する。図 3 4 は、カメラ 1 2 0 の内部パラメータ（パースペクティブ比）を説明するための図である。図 3 4 を参照して、基準ブロック 3 1 を、カメラ 1 2 0 によって撮影する。この場合に、基準ブロック 3 1 がスクリーン 3 3 にちょうど入るように撮影する。このときの、カメラ 1 2 0 と基準ブロック 3 1 との間の距離 L を計測する。さらに、基準ブロック 3 1 の高さ T を計測しておく。パースペクティブ比は、基準ブロック 3 1 の高さ T を、距離 L で割ったものである。つまり、パースペクティブ比は、 T/L で表わされる。遠近法においては、画面に投影される物体サイズは、視点から物体までの距離に応じて拡大／縮小されるが、その拡大／縮小比率を決めるパラメータがパースペクティブ比である。

次に、カメラ 1 2 0 と回転テーブル 1 1 0 との位置関係の計測について説明する。図 3 5 A から図 3 5 C は、カメラと回転テーブルとの位置関係の計測を説明するための図である。図 3 5 A は、回転テーブル 1 1 0 の座標系（ $x y z$ 座標系）に置かれたカメラ 1 2 0 を示す図である。図 3 5 A を参照して、回転テーブル 1 1 0 の座標系（ $x y z$ 座標系）を用いて、カメラ 1 2 0 の位置（ x_0, y_0, z_0 ）を求める。さらに、カメラ 1 2 0 の光軸 3 5 の回りの回転角 α を求める。図 3 5 B は、図 3 5 A のカメラ 1 2 0 の $y z$ 平面への正射影を示す図である。図 3 5 B を参照して、カメラ 1 2 0 の光軸 3 5 と、 y 軸がなす角 β を求める。図 3 5 C は、図 3 5 A のカメラ 1 2 0 の $x y$ 平面への正射影を示す図である。図 3 5 C を参照して、カメラ 1 2 0 の光軸 3 5 と y 軸がなす角 γ を求める。

つまり、カメラ 1 2 0 と回転テーブル 1 1 0 の位置関係として、回転テーブル 1 1 0 の座標系（ $x y z$ 座標系）を用いたカメラ 1 2 0 の位置および角度 $\alpha, \beta,$

γ を求める。なお、本実施の形態12では、角度 α 、 γ は、ほぼ 0° にしている。ここで、角度 β は、回転テーブル110に対するカメラ120の俯角である。なお、角度 β を、回転テーブル110に置かれた対象物体に対するカメラ120の俯角と呼ぶこともある。ここで、俯角には、負の俯角、つまり、仰角を含む。

- 5 以上のように、本実施の形態12では、キャリブレーションとして、対象物体に対するカメラの俯角を求めるため、この俯角をもって対象物体を撮影した物体画像をもとに立体モデル29を作成することができる。つまり、対象物体を横方向（ $x-y$ 平面に平行な方向）から撮影して得られた物体画像だけでなく、斜め上から対象物体を撮影して得られた物体画像をもとに立体モデル29を作成できる。
- 10 このため、横方向のみからの撮影では得られないような対象物体の上面部も含め、色情報を十分に得ることができる。さらに、対象物体の局所的凹部をも認識できるので、精度よく立体モデル29を作成できる。

（ボーディング処理）

- 15 図33のステップS14におけるボーディング処理の詳細を説明する。図36は、ボーディング処理を施す円筒座標系ボクセル空間251を説明するための図である。図36を参照して、円筒座標系ボクセル空間251は、複数のボクセル39からなる。ここで、円筒座標系ボクセル空間251におけるボクセルを説明するための便宜のため、図36の円筒座標系ボクセル空間251を中心軸40を持つ円柱と考える。そして、この円柱25を、中心軸40に垂直な異なる複数の
- 20 平面で切断する。さらに、中心軸40を含み、かつ、中心軸40に平行な複数の平面で円柱25を切断する。さらに、中心軸40を軸とする異なる複数の回転面で円柱25を切断する。以上のようにして、円柱25を切断することによって得られた円柱25の各要素を考える。この各要素が、円筒座標系ボクセル空間251における各ボクセル39に対応する。

- 25 図37は、ボーディング処理を説明するための図である。図33のステップS12で得られた36枚のシルエット画像B1～B36をもとに、円筒座標系ボクセル空間251へボーディング処理を行なう。なお、図37では、2つのシルエット画像B1、B2だけを図示している。

ここで仮定存在領域50を考える。図7は、仮定存在領域を説明するための図

である。図 7 では、1 つのシルエット画像 B 1 だけを図示している。図 3 7 およ
び図 7 を参照して、シルエット画像 B 1 に注目して、シルエット画像 B 1 に対す
る仮定存在領域 5 0 とは、カメラの投影中心 5 1 を頂点とし、シルエット画像 B
1 中の物体像 4 2 (対象物体 1 0 0 の輪郭) を断面形状とする錐体状の領域であ
る。なお、他のシルエット画像 B 2 ~ B 3 6 に対する仮定存在領域も同様に定義
5 できる。対象物体 1 0 0 は、この仮定存在領域の内側に必ず存在していることにな
る。

図 3 6 も参照して、ボーティング処理では、仮定存在領域 5 0 に存在するボク
セル 3 9 のすべてに「1」を投票する。このようなボーティング処理をすべての
10 シルエット画像 B 1 ~ B 3 6 に対して行なう。たとえば、3 6 枚のシルエット画
像 B 1 ~ B 3 6 に対応するすべての仮定存在領域が重なり合う部分に存在するボ
クセル 3 9 における投票数は「3 6」になる。

図 3 3 のステップ S 1 0 では、1 0° ごとに対象物体を撮影し 3 6 枚の物体画
像を得て、ステップ S 1 2 で 3 6 枚のシルエット画像 B 1 ~ B 3 6 を生成してい
15 る。このため、仮定存在領域の頂点 (カメラの投影中心に相当) は、中心軸 4 0
のまわりに、1 0° ごとに位置することになる。また、仮定存在領域の頂点 (カ
メラの投影中心に相当) の位置は、図 3 3 のステップ S 8 におけるキャリブレー
ションの結果に従って決定される。つまり、パースペクティブ比によって、シル
エット画像 B 1 ~ B 3 6 とそれに対応する仮定存在領域の頂点 (カメラの投影中
20 心に相当) との位置関係が決定される。すなわち、仮定存在領域である錐体の広
がり角が決定される。また、カメラ 1 2 0 と回転テーブル 1 1 0 との位置関係に
よって、シルエット画像 B 1 ~ B 3 6 に対応する仮定存在領域の頂点 (カメラの
投影中心に相当) と円筒座標系ボクセル空間 2 5 1 との位置関係が決定される。

図 3 8 は、ボーティング処理の結果を示す図である。図 3 8 を参照して、色の
25 濃い部分は投票数が多く、色の薄い部分は投票数が少ない。なお、図 3 8 の z 軸
は、図 3 7 の中心軸 4 0 に相当する。

すべてのシルエット画像 B 1 ~ B 3 6 に対するボーティング処理が終了した後、
しきい値処理を行なう。すなわち、所定のしきい値以上の投票数を有するボク
セル 3 9 が存在する領域を対象物体 1 0 0 の存在領域とする。この存在領域の形状

が対象物体 100 の立体形状である。たとえば、しきい値を「32」とすると、投票数が「32」以上のボクセル 39 が存在する領域の形状が対象物体 100 の立体形状となる。

5 以上のように、本実施の形態 12 では、ボーテイング処理によって、対象物体の立体形状を求めている。このため、ボーテイング処理で用いる複数のシルエット画像のうちのいくつかが不正確であっても、精度よく立体モデル 29 を作成できる。なお、従来は複数の仮定存在領域の論理積により立体形状を得ているため、たとえば、シルエット画像中の物体像が不正確で、対象物体の輪郭を正確に表わしておらず、対象物体の形状の一部が欠けたようなものを表している場合は、その欠けた部分については、対象物体の立体形状として表現されないことになる。

10 ここではボーテイング処理でボクセル空間 251 における対象物体の存在領域を推定しているが、ボクセル空間 251 における対象物体の存在確率を求めることができるれば、ボーテイング処理以外のいかなる処理で対象物体の存在領域を推定するようにしてもよい。

15

(ポリゴン生成)

図 39 A および図 39 B は、図 33 のステップ S16 におけるポリゴン生成の具体的内容を説明するための図である。図 40 は、図 33 のステップ S16 におけるポリゴン生成の流れを説明するための図である。図 39 B は、図 39 A 中の 39 B 部に存在する輪郭線 43 a, 43 b に基づき求められたポリゴンを示す図である。図 39 A および図 40 を参照して、ステップ S A1 では、図示しない切断部が、ボーテイング処理の結果に基づいて求められた対象物体 100 の立体形状（図 38 参照）を複数の平面（図 39 A では、3 つの平面 41 a, 41 b, 41 c だけを図示）で切断し、各切断面（図 39 A では、3 つの切断面 44 a, 44 b, 44 c だけを図示）の輪郭線（図 39 A では、3 つの輪郭線 43 a, 43 b, 43 c だけを図示）を求める。ここで、図 33 のステップ S10 では 10° ごとに対象物体を撮影し物体画像を得て、ステップ S12 で 10° ごとのシルエット画像 B1 ~ B36 を生成している。このため、対象物体 100 の立体形状を中心軸 40 のまわりに 10° ごとに複数の平面で切断する。つまり、隣り合う平面同士のなす角度 θ が 10° になるような複数の平面で対象物体 100 の立体形状

20

25

を切断する。対象物体 1 0 0 の立体形状を切断する各平面は、中心軸 4 0 を含む平面である。

ステップ S A 2 では、図示しない多角形近似部は、各切断面の各輪郭線を多角形近似し、その多角形の頂点座標を求める。ここで、多角形近似の方法としては、
5 たとえば、J. Ramer, "An Iterative Procedure for the Polygonal Approximation of Plane Curves", CGIP, Vol. 1, pp. 244 - 256, 1972 に開示されている方法などを用いることができる。そして、図示しない接続部は、各切断面において、隣り合う頂点同士を直線で接続する。ステップ S A 3 では、隣接する切断面間で、各切断面の輪郭線に対応する頂点同士を接続しポリ
10 ゴンを生成する。なお、ステップ S A 2 の多角形近似においては、その近似精度を可変することにより、最終的に生成されるポリゴン数を制御することも可能である。

図 3 9 B を参照して、ステップ S A 2 およびステップ S A 3 における処理を説明する。ステップ S A 2 では、輪郭線 4 3 a, 4 3 b を多角形近似し、その多角
15 形の頂点 4 5 a, 4 5 b の座標を求める。そして、輪郭線 4 3 a を多角形近似することによって求めた複数の頂点 4 5 a について、隣り合うもの同士を直線で接続する。輪郭線 4 3 b を多角形近似して求めた複数の頂点 4 5 b についても同様の処理を行なう。ここで、輪郭線 4 3 a に対応するのが頂点 4 5 a であり、輪郭線 4 3 b に対応するのが頂点 4 5 b である。ステップ S A 3 では、切断面 4
20 4 a の輪郭線 4 3 a に対応する頂点 4 5 a と、切断面 4 4 b の輪郭線 4 3 b に対応する頂点 4 5 b との間を直線で接続しポリゴン 2 7 を生成する。ここで、頂点 4 5 a と頂点 4 5 b とを直線で接続する方法として、局所的最近接点接続戦略および大域的最近接点接続戦略がある。

局所的最近接点接続戦略は、隣接する切断面の一方の輪郭線を多角形近似することによって得られた頂点と、隣接する切断面の他方の輪郭線を多角形近似することによって得られた頂点との間で、頂点間の長さが最も短い頂点間を直線で接続するものである。大域的最近接点接続戦略は、隣接する切断面の一方の輪郭線を多角形近似することによって得られた頂点と、隣接する切断面の他方の輪郭線を多角形近似することによって得られた頂点とを、頂点間の長さの合計が最小になる

ように直線で接続するものである。

局所的最近接点接続戦略について詳細に説明する。図4 1は、隣接する切断面の輪郭線に対応する頂点間の関係を示す図である。ここで、隣接する切断面として、切断面 S_{cnt} および切断面 S_{cnt+1} を考える。図4 1を参照して、頂点 a, b, c, d, e, f は、切断面 S_{cnt} の輪郭線を多角形近似して得られたものである。頂点 A, B, C, D, E, F, G は、切断面 S_{cnt+1} の輪郭線を多角形近似して得られたものである。なお、円筒座標系ボクセル空間251を利用したポリゴン生成を前提にしているため、頂点 a と頂点 A は同一の点であり、頂点 f と頂点 G は同一の点である。

図4 2は、局所的最近接点接続戦略を説明するための図である。図4 2を参照して、横方向は、切断面 S_{cnt} の頂点 $a \sim f$ に対応付けられており、縦方向は、切断面 S_{cnt+1} の頂点 $A \sim G$ に対応付けられている。そして、各格子点における数字（○の中に記載した数字）は、切断面 S_{cnt} の輪郭線に対応する頂点 $a \sim f$ （図4 1）と、切断面 S_{cnt+1} の輪郭線に対応する頂点 $A \sim G$ （図4 1）との間の距離である。たとえば、 d と D の交点（ d および D ）で決定される格子点）には、図4 1の頂点 d と頂点 D との間の距離が記されている。すなわち、図4 1の頂点 d と頂点 D との間の距離は、「2」である。

図4 1および図4 2を参照して、局所的最近接点接続戦略では、まず、初期ポリゴンを生成する。初期ポリゴン生成方法は以下の2つの方法が考えられる。初期ポリゴン生成のための第1の方法は、無条件に頂点 $b B$ 間を直線で接続するものである。初期ポリゴン生成の第2の方法は、頂点 $b B$ 間、頂点 $a C$ 間、頂点 $A c$ 間のうち、距離が最小のものを選択し、その頂点間を直線で接続するものである。図4 1および図4 2の例では、初期ポリゴン生成の2つの方法のうちいずれの方法においても、頂点 $b B$ 間が選択され、頂点 $b B$ が直線で接続される。

次に、頂点 $c B$ 間または頂点 $b C$ 間のいずれを接続するかを考える。頂点 $b C$ 間の距離が、頂点 $c B$ 間の距離より短いので、頂点 $b C$ 間を直線で接続する。次に、頂点 $c C$ 間または頂点 $b D$ 間のいずれを接続するかを考える。頂点 $b D$ 間の距離と頂点 $c C$ 間の距離は等しいのでいずれを接続してもよいが、ここでは、頂点 $b D$ 間を直線で接続する。次に、頂点 $c D$ 間または頂点 $b E$ 間のいずれを接続

するかを考える。頂点 c D 間の距離が、頂点 b E 間の距離より短いので、頂点 c D 間を直線で接続する。以下、このような処理を繰返し、切断面 S_{cnt} の輪郭線に対応する頂点と、切断面 S_{cnt+1} の輪郭線に対応する頂点とを直線で接続していく。つまり、図 4 2 の各格子点において、右に位置する格子点に対応する頂点間の距離と、下に位置する格子点に対応する頂点間の距離とを比較し、短い距離が記されている格子点に対応する頂点間を直線で接続する。図 4 3 は、局所的最近接点接続戦略によって、図 4 1 の頂点 $a \sim f$ と頂点 $A \sim G$ とを接続して得られたポリゴンを示す図である。なお、図 4 1 と同様の部分については、同一の参照符号を付し、その説明を省略する。図 4 3 を参照して、局所的最近接点接続戦略に従って、頂点 $a \sim f$ と頂点 $A \sim G$ とが接続され、ポリゴン（三角パッチ）27 が形成される。

図 4 4 は、局所的最近接点接続戦略によるポリゴン生成の流れの一部を説明するための図である。図 4 5 は、局所的最近接点接続戦略によるポリゴン生成の流れの他の一部を説明するための図である。なお、ここでは、初期ポリゴン生成方法として、無条件に第 1 番目の頂点同士を接続する方法（初期ポリゴン生成の第 1 の方法）を用いた例を示している。図 4 4 を参照して、ステップ $SB1$ では、変数 S_{max} に、図 4 0 のステップ $SA1$ で得られた切断面の数を代入する。さらに、変数 S_{cnt} に、「0」を代入する。ステップ $SB2$ では、変数 V_{max} に、 S_{cnt} 番目の切断面における頂点数を代入する。さらに、変数 V_{cnt} に「0」を代入する。ステップ $SB3$ では、 S_{cnt} 番目の切断面における V_{cnt} 番目の頂点と、 S_{cnt} 番目の切断面における V_{cnt+1} 番目の頂点とを接続する。ここで、たとえば、図 4 1 に示すような頂点 $a \sim f$ 、 $A \sim G$ を考える場合、頂点 a 、 A は、第 0 番目の頂点であり、頂点 b 、 B は第 1 番目の頂点であり、頂点 c 、 C は第 3 番目の頂点である。ステップ $SB4$ では、変数 V_{cnt} に、 V_{cnt+1} を代入する。ステップ $SB5$ において、変数 V_{cnt} が $V_{max}-1$ 以上の場合には、ステップ $SB6$ に進む。一方、ステップ $SB5$ において、変数 V_{cnt} が、 $V_{max}-1$ より小さいときは、ステップ $SB3$ に進む。ステップ $SB6$ では、変数 S_{cnt} に、 S_{cnt+1} を代入する。ステップ $SB7$ において、変数 S_{cnt} が S_{max} 以上のときは、図 4 5 のステップ $SB8$ へ進む。一

方、ステップSB7において、変数 S_{cnt} が S_{max} より小さいときは、ステップSB2に進む。

図45を参照して、ステップSB8では、変数 S_{cnt} に「0」を代入する。ステップSB9では、変数 i_{max} に、 S_{cnt} 番目の切断面における頂点数を代入する。さらに、変数 j_{max} に、 $S_{cnt}+1$ 番目の切断面における頂点数を代入する。ステップSB10では、初期ポリゴンを生成する。ここでは、無条件に第1番目の頂点同士を接続する方法（初期ポリゴン生成の第1の方法）を用いた例を示しており、 S_{cnt} 番目の切断面の1番目の頂点と、 $S_{cnt}+1$ 番目の切断面の1番目の頂点とを接続する。さらに、変数 i に「1」を代入し、変数 j に「1」を代入する。ステップSB11では、変数 i_n に $i+1$ を代入し、変数 j_n に $j+1$ を代入する。ステップSB12において、 $dist([S_{cnt}:i], [S_{cnt}+1:j_n])$ は、 S_{cnt} 番目の切断面の i 番目の頂点と、 $S_{cnt}+1$ 番目の切断面の j_n 番目の頂点との間の距離を意味する。また、 $dist([S_{cnt}:i_n], [S_{cnt}+1:j])$ は、 S_{cnt} 番目の切断面の i_n 番目の頂点と、 $S_{cnt}+1$ 番目の切断面の j 番目の頂点との間の距離を意味する。つまり、ステップSB12においては、 S_{cnt} 番目の切断面の i 番目の頂点と、 $S_{cnt}+1$ 番目の j_n 番目の頂点との間の距離が、 S_{cnt} 番目の切断面の i_n 番目の頂点と、 $S_{cnt}+1$ 番目の切断面の j 番目の頂点との間の距離以下の場合には、ステップSB13に進む。これ以外の場合には、ステップSB14に進む。

ステップSB13では、 S_{cnt} 番目の切断面の i 番目の頂点と、 $S_{cnt}+1$ 番目の切断面の j_n 番目の頂点とを接続する。さらに、変数 j に j_n を代入する。ステップSB14では、 S_{cnt} 番目の切断面の i_n 番目の頂点と、 $S_{cnt}+1$ 番目の切断面の j 番目の頂点とを接続する。さらに、変数 i に、 i_n を代入する。ステップSB15において、変数 i が $i_{max}-1$ 以上の場合には、ステップSB17に進む。一方、変数 i が $i_{max}-1$ より小さい場合には、ステップSB16に進む。ステップSB17では、 S_{cnt} 番目の切断面の i 番目の頂点と、 $S_{cnt}+1$ 番目の切断面の $j \sim j_{max}-1$ 番目の各頂点とを接続する。ステップSB16において、変数 j が $j_{max}-1$ 以上の場合には、

ステップSB18に進む。一方、変数 j が $j_{\max}-1$ より小さい場合には、ステップSB11に進む。ステップSB18では、 $Scnt+1$ 番目の切断面の j 番目の頂点と、 $Scnt$ 番目の切断面の $i \sim i_{\max}-1$ 番目の各頂点とを接続する。ステップSB19では、変数 $Scnt$ に $Scnt+1$ を代入する。ステップSB20において、変数 $Scnt$ が S_{\max} より小さい場合には、ステップSB9に進む。一方、変数 $Scnt$ が S_{\max} 以上の場合には、処理を終了する。なお、切断面は0番から $S_{\max}-1$ 番まで存在するが、図45において $Scnt$ が $S_{\max}-1$ の場合、 S_{\max} 番目の切断面の頂点を考慮しなければならない場合がある。この場合、 S_{\max} 番目の切断面は0番目の切断面と同一とみなすことにする。

大域的 shortest 接続戦略によるポリゴン生成について、図42を用いて詳細に説明する。格子点 $a \wedge$ (a と A の交点)を始点とし、格子点 $f \wedge$ (f と G の交点)を終点とするような経路を考える。そして、格子点を経由するたびに、経路した格子点に割当てられた距離の値がペナルティとして加わるとし、ペナルティが最小となるような経路を求める。つまり、格子点 $a \wedge$ から格子点 $f \wedge$ までの複数の経路のうち、最短となる経路を求める。このような最短となる経路は、総当り法、分枝限定法、Dijkstra アルゴリズム、 A^* アルゴリズムなどを用いて求める。図42において、太い実線で示された経路が最小ペナルティ経路(最短経路)となる。そして、最小ペナルティ経路(最短経路)上に存在する格子点に対応する頂点間(図41参照)を接続する。たとえば、最小ペナルティ経路(太い実線)は、格子点 $b \wedge$ 上を通っているので、図41の頂点 b と B とが接続される。図43は、図41の頂点 $a \sim f$ と頂点 $A \sim G$ とを、大域的 shortest 接続戦略によって、直線で接続して得られたポリゴンを示している。

図46は、大域的 shortest 接続戦略によるポリゴン生成の流れを説明するための図である。なお、図44および図45と同様のステップについては同一の参照符号を付しその説明は適宜省略する。図46を参照してステップSC9では、 $Scnt$ 番目の切断面の頂点と、 $Scnt+1$ 番目の切断面の頂点とを、接続距離が最短になるように接続する。ステップSC10では、変数 $Scnt$ に、 $Scnt+1$ を代入する。ステップSC11において、変数 $Scnt$ が S_{\max} より小さい

場合には、ステップSC9に進む。一方、変数ScntがSmax以上の場合には、処理を終了する。

5 以上のように、本実施の形態12では、円筒座標系ボクセル空間251を用いて対象物体の立体形状を求め、この立体形状を円筒座標系ボクセル空間251の中心軸に沿って、複数の平面で切断し、切断面の輪郭線をもとに形状モデル300を作成する。このため、直交座標系ボクセル空間を用いて形状モデル300を作成する場合に比べ、形状モデル作成のためのデータ量が少なくて済み、高速処理が可能になる。また、多角形近似および局所的最近接点接続戦略または大域的
10 最短接続戦略を用いて形状モデル300を構成するポリゴンを生成する。このため、回転軸に垂直な複数の平面で、対象物体の立体形状を切断して形状モデル300を作成する従来技術に比べても、データ量が少なくなり、さらに高速処理が可能になる。つまり、実時間で形状モデル300を作成できる。さらに、多角形近似および局所的最近接点接続戦略または大域的
15 最短接続戦略を用いて形状モデル300を構成するポリゴン27を生成する。このため、データ量が少なくなり、さらに高速処理が可能になる。

本実施の形態12では、これまでに述べてきた効果の他に、以下に示す効果をも奏する。すなわち、本実施の形態12では、3次元デジタイザを用いて形状モデルを作成する場合に比べ、人手による作業を少なくすることができる。さらに、
20 本実施の形態12では、レーザを用いた計測を行なっていない。このため、対象物体の材質の制限を受けず、暗室で計測が必要になるなどの撮影環境の制限が小さくなる。さらに、本実施の形態12では、回転テーブル110、カメラ120およびコンピュータ130という簡単な構成で、立体モデル29を作成できる。さらに、本実施の形態12では、差分処理を行なうことによりシルエット画像を生成し、これを用いて形状モデル300を作成する。このため、同一色の背景板
25 などのような特殊な撮影環境が不要である。

以上、カメラ1台と回転テーブルを用い、10°おきに対象物体を撮影することで立体モデル29を作成する例について説明したが、カメラの台数、撮影視点の移動手段、撮影角度の刻み幅はこれに限定されるものではない。複数台のカメラを用いて対象物体を撮影し、立体モデル29を作成してもよい。これにより、

さらに高精度な形状獲得が可能となる。また、撮影視点の移動手段として、人手制御の回転台や、ロボットアームを用いてもよい。さらに、撮影角度の刻み幅は、複雑な物体ではより細かくしてもよいし、方向によって撮影角度の刻み角度を可変にしてもよい。すなわち、複雑な外形を持っている方向に関してはより細かい刻み幅で回転させ、撮影してもよい。また、対象物体の撮影角度の刻み幅を変更した場合は、ボクセル空間 251 を切断してポリゴン表現された形状モデル 300 に再構成するための切断面の変更も行なう。撮影角度と切断面は、関連して設定する。このようにすれば、撮影して得られたシルエット画像からの輪郭情報が、精度よくポリゴンデータに反映される。

図 47 は、図 3 のコンピュータ 130 に対象物体の立体モデル 29 を作成させるためのプログラム 301 を記録した CD-ROM を示す図である。図 47 を参照して、コンピュータ 130 は、CD-ROM 260 に記録されているプログラム 301 に従って、対象物体の立体モデル 29 を作成する。CD-ROM 260 に記録されているプログラム 301 は、対象物体のシルエット画像を生成するステップ S12 と、ボーテイング処理を行なうステップ S14 と、ポリゴン生成を行なうステップ S16 と、テクスチャマップを行なうステップ S18 とを含む。

本実施の形態 12 では、ボクセル表現された形状モデルからポリゴン表現された形状モデル 300 に再構成する場合に断面の多角形近似の技術を使用した。本発明はこれに限定されるわけではない。たとえば、ワイヤフレーム表現された形状モデル 300 に代えてメタボール表現された形状モデルを用いてもよい。また、本実施の形態 12 ではシルエット画像に基づいてボクセル空間 251 へのボーテイング処理を行なってポリゴンを生成したが、多角形近似法を用いてシルエット画像をポリゴンに変換するようにしてもよい。なお、この場合は、当然、シルエット画像は不正確であるので、手動操作による修正が必要となる。

請求の範囲

1. 形状モデルに対するテクスチャ情報付与方法であって、
対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述
5 するステップと、

前記対象物体を異なる視点から撮影することにより獲得された複数の物体画像
情報に基づいて、前記形状モデルに対するテクスチャ情報を、前記立体形状構成
要素ごとに、前記各物体画像情報の前記立体形状構成要素に対するテクスチャ情
報量に応じて付与するステップとを備える、テクスチャ情報付与方法。

- 10 2. 前記テクスチャ情報量は、

前記立体形状構成要素ごとに、前記各立体形状構成要素の面法線方向と、前記
各物体画像情報を撮影した方向との一致の程度により表現される、請求項 1 記載
のテクスチャ情報付与方法。

3. 前記テクスチャ情報量は、

- 15 前記立体形状構成要素ごとに、前記各物体画像情報に投影される前記立体形状
構成要素の面積により表現される、請求項 1 記載のテクスチャ情報付与方法。

4. 形状モデルに対するテクスチャ情報付与方法であって、

対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述
するステップと、

- 20 前記対象物体を異なる視点から撮影することにより獲得された複数の物体画像
情報に基づいて、前記形状モデルに対するテクスチャ情報を前記立体形状構成要
素ごとに、前記各物体画像情報の前記立体形状構成要素に対するテクスチャ情報
量と前記立体形状構成要素間のテクスチャ連続性との双方に応じて付与するステ
ップとを備える、テクスチャ情報付与方法。

- 25 5. 前記テクスチャ情報を付与するステップにおいては、

前記テクスチャ情報量の増加に伴い減少し、かつ、前記立体形状構成要素間の
テクスチャ連続性の向上に伴い減少する評価関数を極小化するように、前記立体
形状構成要素ごとに対応付けられた前記物体画像情報から、前記形状モデルに対
するテクスチャ情報を付与する、請求項 4 記載のテクスチャ情報付与方法。

6. 前記評価関数においては、

前記テクスチャ連続性は、注目する前記立体形状構成要素とそれに隣接する前記立体形状構成要素とにそれぞれ対応する前記物体画像情報の撮影位置および撮影方向の差の関数として表現される、請求項5記載のテクスチャ情報付与方法。

5 7. 前記評価関数においては、

前記テクスチャ連続性は、位置変化を伴って前記物体画像情報を撮影した場合に各物体画像情報に位置変化に対応したラベル番号を与えたとき、注目する前記立体形状構成要素に割当てられたラベル番号と、前記注目する立体形状構成要素に隣接する立体形状構成要素に割当てられたラベル番号との差の増加に伴い増加する関数として表現される、請求項5記載のテクスチャ情報付与方法。

8. 前記評価関数においては、

前記テクスチャ連続性は、規則的な位置変化を伴って前記物体画像情報を撮影した場合に各物体画像情報にラベル番号を与えたとき、注目する前記立体形状構成要素に割当てられたラベル番号と、前記注目する立体形状構成要素に隣接する
15 立体形状構成要素に割当てられたラベル番号との差の増加に伴い増加する関数として表現される、請求項5記載のテクスチャ情報付与方法。

9. 前記評価関数においては、

前記テクスチャ情報量は、前記立体形状構成要素ごとに、前記各物体画像情報に投影される前記立体形状構成要素の面積の関数として表現される、請求項5記載のテクスチャ情報付与方法。
20

10. 前記評価関数においては、

前記テクスチャ情報量は、前記立体形状構成要素ごとに、前記各立体形状構成要素の面法線方向と、前記各物体画像情報を投影した方向との一致の程度の関数として表現される、請求項5記載のテクスチャ情報付与方法。

25 11. 前記評価関数は、

i 番目 (i : 自然数) の前記立体形状要素に割当てられたラベル番号と前記 i 番目の前記立体形状構成要素に隣接する立体形状構成要素に割当てられたラベル番号との差の全立体形状構成要素についての総和と、前記 i 番目の立体形状構成要素に割当てられたラベル番号に対応する前記物体画像情報に投影される、前記

i 番目の立体形状構成要素の面積の全立体形状構成要素についての総和との線形結合で表現される、請求項 5 記載のテクスチャ情報付与方法。

1 2. 形状モデルに対するテクスチャ情報付与方法であって、

5 対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述するステップと、

位置変化を伴って複数の物体画像情報を投影した場合に前記各物体画像情報に位置変化に対応したラベル番号を与えたとき、前記各立体形状構成要素に対するテクスチャ情報量の増加に伴い減少し、かつ、前記各立体形状構成要素とそれに隣接する立体形状構成要素とにそれぞれ割当てられるテクスチャ情報のテクスチャ連続性の向上に伴い減少する評価関数を極小化するように、前記立体形状構成要素ごとに前記ラベル番号を対応付けるステップと、

10

前記対応付けられたラベル番号に対応する物体画像情報と、前記対応付けられたラベル番号を含む所定数のラベル番号に対応する物体画像情報とに基づいて、前記各物体画像情報に投影される前記立体形状構成要素の面積に応じた重み平均処理を行なうことにより、前記立体形状構成要素にテクスチャ情報を付与するステップとを備える、テクスチャ情報付与方法。

15

1 3. 形状モデルに対するテクスチャ情報付与方法であって、

対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述するステップと、

20 規則的な位置変化を伴って複数の物体画像情報を投影した場合に前記各物体画像情報にラベル番号を与えたとき、前記各立体形状構成要素に対するテクスチャ情報量の増加に伴い減少し、かつ、前記各立体形状構成要素とそれに隣接する立体形状構成要素とにそれぞれ割当てられるテクスチャ情報のテクスチャ連続性の向上に伴い減少する評価関数を極小化するように、前記立体形状構成要素ごとに前記ラベル番号を対応付けるステップと、

25

前記対応付けられたラベル番号に対応する物体画像情報と、前記対応付けられたラベル番号を含む所定数のラベル番号に対応する物体画像情報とに基づいて、前記各物体画像情報に投影される前記立体形状構成要素の面積に応じた重み平均処理を行なうことにより、前記立体形状構成要素にテクスチャ情報を付与するス

ステップとを備える、テクスチャ情報付与方法。

14. 形状モデルに対するテクスチャ情報付与方法であって、

対象物体を異なる視点から撮影することにより複数の物体画像情報を獲得するステップと、

5 前記対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述するステップと、

前記立体形状構成要素ごとに、前記複数の物体画像情報のそれぞれに投影された前記立体形状構成要素に対応する面積に応じた、複数の前記物体画像情報についての重み平均処理を行なうことにより得られたテクスチャ情報を付与するステップとを備える、テクスチャ情報付与方法。

10

15. コンピュータに形状モデルへのテクスチャ情報の付与をさせるためのプログラムを記録した媒体であって、

前記プログラムは、

対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述するステップと、

15

前記対象物体を異なる視点から撮影することにより獲得された複数の物体画像情報に基づいて、前記形状モデルに対するテクスチャ情報を、前記立体形状構成要素ごとに、前記各物体画像情報の前記立体形状構成要素に対するテクスチャ情報量に応じて付与するステップとを含む、テクスチャ情報付与プログラムを記録した媒体。

20

16. 前記テクスチャ情報量は、

前記立体形状構成要素ごとに、前記各立体形状構成要素の面法線方向と、前記各物体画像情報を撮影した方向との一致の程度により表現される、請求項15記載のテクスチャ情報付与プログラムを記録した媒体。

25

17. 前記テクスチャ情報量は、

前記立体形状構成要素ごとに、前記各物体画像情報に投影される前記立体形状構成要素の面積により表現される、請求項15記載のテクスチャ情報付与プログラムを記録した媒体。

18. コンピュータに形状モデルへのテクスチャ情報の付与をさせるための

プログラムを記録した媒体であって、

前記プログラムは、

対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述するステップと、

5 前記対象物体を異なる視点から撮影することにより獲得された複数の物体画像情報に基づいて、前記形状モデルに対するテクスチャ情報を前記立体形状構成要素ごとに、前記各物体画像情報の前記立体形状構成要素に対するテクスチャ情報量と前記立体形状構成要素間のテクスチャ連続性との双方に応じて付与するステップとを含む、テクスチャ情報付与プログラムを記録した媒体。

10 19. 前記テクスチャ情報を付与するステップにおいては、

前記テクスチャ情報量の増加に伴い減少し、かつ前記立体形状構成要素間のテクスチャ連続性の向上に伴い減少する評価関数を極小化するように、前記立体形状構成要素ごとに対応付けられた前記物体画像情報から、前記形状モデルに対するテクスチャ情報を付与する、請求項18記載のテクスチャ情報付与プログラム

15 を記録した媒体。

20. 前記評価関数においては、

前記テクスチャ連続性は、注目する前記立体形状構成要素とそれに隣接する前記立体形状構成要素とにそれぞれ対応する前記物体画像情報の撮影位置および撮影方向の差の関数として表現される、請求項19記載のテクスチャ情報付与プログラム

20 を記録した媒体。

21. 前記評価関数においては、

前記テクスチャ連続性は、位置変化を伴って前記物体画像情報を撮影した場合に各物体画像情報に位置変化に対応したラベル番号を与えたとき、注目する前記立体形状構成要素に割当てられたラベル番号と、前記注目する立体形状構成要素

25 に隣接する立体形状構成要素に割当てられたラベル番号の差の増加に伴い増加する関数として表現される、請求項19記載のテクスチャ情報付与プログラムを記録した媒体。

22. 前記評価関数においては、

前記テクスチャ連続性は、規則的な位置変化を伴って前記物体画像情報を撮影

した場合に各物体画像情報にラベル番号を与えたとき、注目する前記立体形状構成要素に割当てられたラベル番号と、前記注目する立体形状構成要素に隣接する立体形状構成要素に割当てられたラベル番号の差の増加に伴い増加する関数として表現される、請求項 19 記載のテクスチャ情報付与プログラムを記録した媒体。

5 23. 前記評価関数においては、

テクスチャ情報量は、前記立体形状構成要素ごとに、前記各物体画像情報に投影される前記立体形状構成要素の面積の関数として表現される、請求項 19 記載のテクスチャ情報付与プログラムを記録した媒体。

24. 前記評価関数においては、

10 前記テクスチャ情報量は、

前記立体形状構成要素ごとに、前記各立体形状構成要素の面法線方向と、前記各物体画像情報を撮影した方向との一致の程度の関数として表現される、請求項 19 記載のテクスチャ情報付与プログラムを記録した媒体。

25. 前記評価関数は、

15 i 番目 (i : 自然数) の前記立体形状構成要素に割当てられたラベル番号と前記 i 番目の立体形状構成要素に隣接する立体形状構成要素に割当てられたラベル番号との差の全立体形状構成要素についての総和と、前記 i 番目の立体形状構成要素に割当てられたラベル番号に対応する前記物体画像情報に投影される、前記 i 番目の立体形状構成要素の面積の全立体形状構成要素についての総和との線形結合で表現される、請求項 19 記載のテクスチャ情報付与プログラムを記録した媒体。

26. コンピュータに形状モデルへのテクスチャ情報の付与をさせるためのプログラムを記録した媒体であって、

前記プログラムは、

25 対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述するステップと、

位置変化を伴って複数の物体画像情報を撮影した場合に前記各物体画像情報に位置変化に対応したラベル番号を与えたとき、前記各立体形状構成要素に対するテクスチャ情報量の増加に伴い減少し、かつ、前記各立体形状構成要素とそれに

隣接する立体形状構成要素とにそれぞれ割当てられるテクスチャ情報のテクスチャ連続性の向上に伴い減少する評価関数を極小化するように、前記立体形状構成要素ごとに前記ラベル番号を対応付けるステップと、

- 5 前記対応付けられたラベル番号に対応する物体画像情報と、前記対応付けられたラベル番号を含む所定数のラベル番号に対応する物体画像情報とに基づいて、前記各物体画像情報に投影される前記立体形状構成要素の面積に応じた重み平均処理を行なうことにより、前記立体形状構成要素にテクスチャ情報を付与するステップとを含む、テクスチャ情報付与プログラムを記録した媒体。

- 10 27. コンピュータに形状モデルへのテクスチャ情報の付与をさせるためのプログラムを記録した媒体であって、

前記プログラムは、

対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述するステップと、

- 15 規則的な位置変化を伴って複数の物体画像情報を撮影した場合に前記各物体画像情報にラベル番号を与えたとき、前記各立体形状構成要素に対するテクスチャ情報量の増加に伴い減少し、かつ、前記各立体形状構成要素とそれに隣接する立体形状構成要素とにそれぞれ割当てられるテクスチャ情報のテクスチャ連続性の向上に伴い減少する評価関数を極小化するように、前記立体形状構成要素ごとに前記ラベル番号を対応付けるステップと、

- 20 前記対応付けられたラベル番号に対応する物体画像情報と、前記対応付けられたラベル番号を含む所定数のラベル番号に対応する物体画像情報とに基づいて、前記各物体画像情報に投影される前記立体形状構成要素の面積に応じた重み平均処理を行なうことにより、前記立体形状構成要素にテクスチャ情報を付与するステップとを含む、テクスチャ情報付与プログラムを記録した媒体。

- 25 28. コンピュータに形状モデルへのテクスチャ情報の付与をさせるためのプログラムを記録した媒体であって、

前記プログラムは、

対象物体を異なる視点から撮影することにより複数の物体画像情報を獲得するステップと、

前記対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述するステップと、

前記立体形状構成要素ごとに、前記複数の物体画像情報のそれぞれに投影された前記立体形状構成要素に対応する面積に応じた、複数の前記物体画像情報についての重み平均処理を行なうことにより得られたテクスチャ情報を付与するステップとを含む、テクスチャ情報付与プログラムを記録した媒体。

29. 形状モデルに対するテクスチャ情報付与装置であって、
対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述する手段と、

10 前記対象物体を異なる視点から撮影することにより獲得された複数の物体画像情報に基づいて、前記形状モデルに対するテクスチャ情報を、前記立体形状構成要素ごとに、前記各物体画像情報の前記立体形状構成要素に対するテクスチャ情報量に応じて付与する手段とを備える、テクスチャ情報付与装置。

30. 前記テクスチャ情報量は、
15 前記立体形状構成要素ごとに、前記各立体形状構成要素の面法線方向と、前記各物体画像情報を撮影した方向との一致の程度により表現される、請求項29記載のテクスチャ情報付与装置。

31. 前記テクスチャ情報量は、
前記立体形状構成要素ごとに、前記各物体画像情報に投影される前記立体形状構成要素の面積により表現される、請求項29記載のテクスチャ情報付与装置。

32. 形状モデルに対するテクスチャ情報付与装置であって、
対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述する手段と、

前記対象物体を異なる視点から撮影することにより獲得された複数の物体画像情報に基づいて、前記形状モデルに対するテクスチャ情報を前記立体形状構成要素ごとに、前記各物体画像情報の前記立体形状構成要素に対するテクスチャ情報量と前記立体形状構成要素間のテクスチャ連続性との双方に応じて付与する手段とを備える、テクスチャ情報付与装置。

33. 前記テクスチャ情報を付与する手段においては、

前記テクスチャ情報量の増加に伴い減少し、かつ、前記立体形状構成要素間のテクスチャ連続性の向上に伴い減少する評価関数を極小化するように、前記立体形状構成要素ごとに対応付けられた前記物体画像情報から、前記形状モデルに対するテクスチャ情報を付与する、請求項 3 2 記載のテクスチャ情報付与装置。

5 3 4. 前記評価関数においては、

前記テクスチャ連続性は、注目する前記立体形状構成要素とそれに隣接する前記立体形状構成要素とにそれぞれ対応する前記物体画像情報の撮影位置および撮影方向の差の関数として表現される、請求項 3 3 記載のテクスチャ情報付与装置。

3 5. 前記評価関数においては、

10 前記テクスチャ連続性は、位置変化を伴って前記物体画像情報を撮影した場合に各物体画像情報に位置変化に対応したラベル番号を与えたとき、注目する前記立体形状構成要素に割当てられたラベル番号と、前記注目する立体形状構成要素に隣接する前記立体形状構成要素に割当てられたラベル番号との差の増加に伴い増加する関数として表現される、請求項 3 3 記載のテクスチャ情報付与装置。

15 3 6. 前記評価関数においては、

前記テクスチャ連続性は、規則的な位置変化を伴って前記物体画像情報を撮影した場合に各物体画像情報にラベル番号を与えたとき、注目する前記立体形状構成要素に割当てられたラベル番号と、前記注目する立体形状構成要素に隣接する前記立体形状構成要素に割当てられたラベル番号との差の増加に伴い増加する関数として表現される、請求項 3 3 記載のテクスチャ情報付与装置。

20 3 7. 前記評価関数においては、

前記テクスチャ情報量は、前記立体形状構成要素ごとに、前記各物体画像情報に投影される前記立体形状構成要素の面積の関数として表現される、請求項 3 3 記載のテクスチャ情報付与装置。

25 3 8. 前記評価関数においては、

前記テクスチャ情報量は、前記立体形状構成要素ごとに、前記各立体形状構成要素の面法線方向と、前記各物体画像情報を撮影した方向との一致の程度の関数として表現される、請求項 3 3 記載のテクスチャ情報付与装置。

3 9. 前記評価関数は、

- i 番目 (i : 自然数) の立体形状構成要素に割当てられたラベル番号と前記 i 番目の前記立体形状構成要素に隣接する立体形状構成要素に割当てられたラベル番号との差の全立体形状構成要素についての総和と、前記 i 番目の立体形状構成要素に割当てられたラベル番号に対応する前記物体画像情報に投影される、前記
- 5 i 番目の立体形状構成要素の面積の全立体形状構成要素についての総和との線形結合で表現される、請求項 3 記載のテクスチャ情報付与装置。

40. 形状モデルに対するテクスチャ情報付与装置であって、
対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述する手段と、

- 10 位置変化を伴って複数の物体画像情報を撮影した場合に前記各物体画像情報に位置変化に対応したラベル番号を与えたとき、前記各立体形状構成要素に対するテクスチャ情報量の増加に伴い減少し、かつ、前記各立体形状構成要素とそれに隣接する立体形状構成要素とにそれぞれ割当てられるテクスチャ情報のテクスチャ連続性の向上に伴い減少する評価関数を極小化するように、前記立体形状構成
- 15 要素ごとに前記ラベル番号を対応付ける手段と、

前記対応付けられたラベル番号に対応する物体画像情報と、前記対応付けられたラベル番号を含む所定数のラベル番号に対応する物体画像情報とに基づいて、前記各物体画像情報に投影される前記立体形状構成要素の面積に応じた重み平均処理を行なうことにより、前記立体形状構成要素にテクスチャ情報を付与する手段とを備える、テクスチャ情報付与装置。

20

41. 形状モデルに対するテクスチャ情報付与装置であって、
対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述する手段と、

- 規則的な位置変化を伴って複数の物体画像情報を撮影した場合に前記各物体画像情報にラベル番号を与えたとき、前記各立体形状構成要素に対するテクスチャ情報量の増加に伴い減少し、かつ、前記各立体形状構成要素とそれに隣接する立体形状構成要素とにそれぞれ割当てられるテクスチャ情報のテクスチャ連続性の向上に伴い減少する評価関数を極小化するように、前記立体形状構成要素ごとに前記ラベル番号を対応付ける手段と、
- 25

前記対応付けられたラベル番号に対応する物体画像情報と、前記対応付けられたラベル番号を含む所定数のラベル番号に対応する物体画像情報とに基づいて、前記各物体画像情報に投影される前記立体形状構成要素の面積に応じた重み平均処理を行なうことにより、前記立体形状構成要素にテクスチャ情報を付与する手段とを備える、テクスチャ情報付与装置。

5

4 2. 形状モデルに対するテクスチャ情報付与装置であって、対象物体を異なる視点から撮影することにより複数の物体画像情報を獲得する手段と、

10

前記対象物体の形状を複数の立体形状構成要素の集合による形状モデルとして記述する手段と、

前記立体形状構成要素ごとに、前記複数の物体画像情報のそれぞれに投影された前記立体形状構成要素に対応する面積に応じた、複数の前記物体画像情報についての重み平均処理を行なうことにより得られたテクスチャ情報を付与する手段とを備える、テクスチャ情報付与装置。

15

4 3. 対象物体を撮影して得られた物体画像から、不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出装置であって、

前記物体画像を複数の領域に分割する領域分割手段と、

20

前記物体画像の各画素の情報を、前記領域ごとにまとめる処理を行なうことにより、前記物体画像中の物体部分を特定し、抽出する抽出手段とを備える、物体抽出装置。

4 4. 前記抽出手段において、前記物体画像の各画素の情報を、前記領域ごとにまとめる前記処理は、前記物体画像の各画素の情報を、前記領域ごとに平均化する処理である、請求項 4 3 に記載の物体抽出装置。

25

4 5. 前記抽出手段は、前記領域ごとにまとめられた前記各画素の情報に対して、しきい値処理を行なうことにより、前記物体画像中の物体部分を特定し、抽出する、請求項 4 3 または請求項 4 4 に記載の物体抽出装置。

4 6. 前記物体画像の前記各画素の情報は、前記対象物体の背景だけを撮影した背景画像と、前記物体画像との間で差分処理を行なって得られた差分情報である、請求項 4 3 から請求項 4 5 のいずれかに記載の物体抽出装置。

4 7. 前記抽出手段は、

前記対象物体の背景だけを撮影した背景画像と、前記物体画像との間で差分処理を行なう差分処理手段と、

5 前記各領域において、前記差分処理によって得られた差分の絶対値の平均値を求める平均値導出手段と、

前記領域における差分の絶対値の前記平均値と、予め定められた値とを比較し、前記平均値が前記予め定められた値以上の領域を物体部分として抽出するしきい値処理手段とを含む、請求項 4 3 から請求項 4 5 のいずれかに記載の物体抽出装置。

10 4 8. 前記抽出手段は、

前記物体画像の各領域内の画素の平均値を算出する平均値導出手段と、

前記物体画像の各領域内の画素の平均値とその領域に対応する前記背景画像の領域内の画素の平均値との間で差分処理を行なう差分処理手段と、

15 前記差分処理によって得られた差分の絶対値と、予め定められた値とを比較し、前記差分の絶対値が前記予め定められた値以上の領域を物体部分として抽出するしきい値処理手段とを含む、請求項 4 3 から請求項 4 5 のいずれかに記載の物体抽出装置。

4 9. 前記物体画像の各画素の情報は奥行情報である、請求項 4 3 から請求項 4 5 のいずれかに記載の物体抽出装置。

20 5 0. 対象物体を撮影して得られた物体画像から、不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出方法であって、

前記物体画像を複数の領域に分割する領域分割ステップと、

25 前記物体画像の各画素の情報を、前記領域ごとにまとめる処理を行なうことにより、前記物体画像中の物体部分を特定し、抽出する抽出ステップとを含む、物体抽出方法。

5 1. 前記抽出ステップにおいて、前記物体画像の各画素の情報を、前記領域ごとにまとめる前記処理は、前記物体画像の各画素の情報を、前記領域ごとに平均化する処理である、請求項 5 0 に記載の物体抽出方法。

5 2. 前記抽出ステップは、前記領域ごとにまとめられた前記各画素の情報

に対し、しきい値処理を行なうことにより、前記物体画像中の物体部分を特定し、抽出する、請求項 5 0 または請求項 5 1 に記載の物体抽出方法。

- 5 3. 前記物体画像の前記各画素の情報は、前記対象物体の背景だけを撮影した背景画像と、前記物体画像との間で差分処理を行なって得られた差分情報である、請求項 5 0 から請求項 5 2 のいずれかに記載の物体抽出方法。

5 4. 前記抽出ステップは、

前記対象物体の背景だけを撮影した背景画像と、前記物体画像との間で差分処理を行なう差分処理ステップと、

- 10 前記各領域において、前記差分処理によって得られた差分の絶対値の平均値を求める平均値導出ステップと、

前記領域における差分の絶対値の前記平均値と、予め定められた値とを比較し、前記平均値が前記予め定められた値以上の領域を物体部分として抽出するしきい値処理ステップとを含む、請求項 5 0 から請求項 5 2 のいずれかに記載の物体抽出方法。

- 15 5 5. 前記抽出ステップは、

前記物体画像の各領域内の画素の平均値を算出する平均値導出ステップと、

前記物体画像の各領域内の画素の平均値とその領域に対応する前記背景画像の領域内の画素の平均値との間で差分処理を行なう差分処理ステップと、

- 20 前記差分処理によって得られた差分の絶対値と、予め定められた値とを比較し、前記差分の絶対値が前記予め定められた値以上の領域を物体部分として抽出するしきい値処理ステップとを含む、請求項 5 0 から請求項 5 2 のいずれかに記載の物体抽出方法。

5 6. 前記物体画像の各画素の情報は奥行情報である、請求項 5 0 から請求項 5 2 のいずれかに記載の物体抽出方法。

- 25 5 7. コンピュータに、対象物体を撮影して得られた物体画像から、不所望部分を除くようにして物体部分を抽出させるためのプログラムを記録した媒体であって、

前記プログラムは、

前記物体画像を複数の領域に分割する領域分割ステップと、

前記物体画像の各画素の情報を、前記領域ごとにまとめる処理を行なうことにより、前記物体画像中の物体部分を特定し、抽出する抽出ステップとを含む、物体抽出プログラムを記録した媒体。

- 5 8. 前記抽出ステップにおいて、前記物体画像の各画素の情報を、前記領域ごとにまとめる前記処理は、前記物体画像の各画素の情報を、前記領域ごとに平均化する処理である、請求項 5 7 に記載の物体抽出プログラムを記録した媒体。

- 5 9. 前記抽出ステップは、前記領域ごとにまとめられた前記各画素の情報に対し、しきい値処理を行なうことにより、前記物体画像中の物体部分を特定し、抽出する、請求項 5 7 または請求項 5 8 に記載の物体抽出プログラムを記録した媒体。

- 6 0. 前記物体画像の前記各画素の情報は、前記対象物体の背景だけを撮影した背景画像と、前記物体画像との間で差分処理を行なって得られた差分情報である、請求項 5 7 から請求項 5 9 のいずれかに記載の物体抽出プログラムを記録した媒体。

- 15 6 1. 前記抽出ステップは、
前記対象物体の背景だけを撮影した背景画像と、前記物体画像との間で差分処理を行なう差分処理ステップと、

前記各領域において、前記差分処理によって得られた差分の絶対値の平均値を求める平均値導出ステップと、

- 20 前記領域における差分の絶対値の前記平均値と、予め定められた値とを比較し、前記平均値が前記予め定められた値以上の領域を物体部分として抽出するしきい値処理ステップとを含む、請求項 5 7 から請求項 5 9 のいずれかに記載の物体抽出プログラムを記録した媒体。

- 25 6 2. 前記抽出ステップは、
前記物体画像の各領域内の画素の平均値を算出する平均値導出ステップと、
前記物体画像の各領域内の画素の平均値とその領域に対応する前記背景画像の領域内の画素の平均値との間で差分処理を行なう差分処理ステップと、

前記差分処理によって得られた差分の絶対値と、予め定められた値とを比較し、前記差分の絶対値が前記予め定められた値以上の領域を物体部分として抽出する

しきい値処理ステップとを含む、請求項 5 7 から請求項 5 9 のいずれかに記載の物体抽出プログラムを記録した媒体。

6 3. 前記物体画像の各画素の情報は奥行情報である、請求項 5 7 から請求項 5 9 のいずれかに記載の物体抽出プログラムを記録した媒体。

5 6 4. 対象物体を撮影して得られた物体画像から、不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出装置であって、

前記物体画像の奥行情報を算出する奥行情報算出手段と、

前記物体画像を複数の領域に分割する領域分割手段と、

前記奥行情報の平均値を各領域ごとに算出する平均値算出手段と、

10 前記複数の領域のうち前記平均値が予め定められた範囲内の領域を前記物体部分として抽出する抽出手段とを備える、物体抽出装置。

6 5. 対象物体を撮影して得られた物体画像から、不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出方法であって、

前記物体画像の奥行情報を算出するステップと、

15 前記物体画像を複数の領域に分割するステップと、

前記奥行情報の平均値を各領域ごとに算出するステップと、

前記複数の領域のうち前記平均値が予め定められた範囲内の領域を前記物体部分として抽出するステップとを含む、物体抽出方法。

20 6 6. コンピュータに、対象物体を撮影して得られた物体画像から、不所望部分を除くようにして物体部分を抽出させるためのプログラムを記録した媒体であって、

前記プログラムは、

前記物体画像の奥行情報を算出するステップと、

前記物体画像を複数の領域に分割するステップと、

25 前記奥行情報の平均値を各領域ごとに算出するステップと、

前記複数の領域のうち前記平均値が予め定められた範囲内の領域を前記物体部分として抽出するステップとを含む、物体抽出プログラムを記録した媒体。

6 7. 対象物体を撮影して得られた物体画像と、前記対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、前記物体画像から背景部

分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出装置であって、

前記物体画像と前記背景画像との差の絶対値を算出する差分手段と、

前記物体画像のうち前記差の絶対値がしきい値よりも大きい部分を前記物体部分として抽出する抽出手段と、

- 5 前記複数の背景画像の画像情報分布に基づいて前記しきい値を統計的に決定するしきい値決定手段とを備える、物体抽出装置。

6 8. 対象物体を撮影して得られた物体画像と、前記対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、前記物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出装置であって、

- 10 前記複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標準偏差を各画素ごとに算出する算出手段と、

前記物体画像の各画素の値とその画素に対応する前記背景画像の画素の平均値との差の絶対値を算出する差分手段と、

- 15 前記物体画像の画素のうち前記差の絶対値が前記標準偏差の所定倍よりも大きい画素を前記物体部分として抽出する抽出手段とを備える、物体抽出装置。

6 9. 対象物体を撮影して得られた物体画像と、前記対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、前記物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出装置であって、

- 20 前記複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標準偏差を各画素ごとに算出する平均／標準偏差算出手段と、

前記物体画像を複数の領域に分割する領域分割手段と、

前記物体画像の各領域内の各画素の値とその領域に対応する前記背景画像の領域内の対応する画素の平均値との差の絶対値を算出する差分手段と、

前記差の絶対値の平均値を各領域ごとに算出する平均差算出手段と、

- 25 前記標準偏差の平均値を各領域ごとに算出する平均標準偏差算出手段と、

前記複数の領域のうち前記差の絶対値の平均値が前記標準偏差の平均値の所定倍よりも大きい領域を前記物体部分として抽出する抽出手段とを備える、物体抽出装置。

7 0. 対象物体を撮影して得られた物体画像と、前記対象物体の背景だけを

複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、前記物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出装置であって、

前記複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標準偏差を各画素ごとに算出する平均／標準偏差算出手段と、

5 前記物体画像を複数の領域に分割する領域分割手段と、

前記物体画像の各領域内の画素の平均値を算出する平均算出手段と、

前記物体画像の各領域内の画素の平均値とその領域に対応する前記背景画像の領域内の画素の平均値との差の絶対値を算出する差分手段と、

前記差の絶対値の平均値を各領域ごとに算出する平均差算出手段と、

10 前記標準偏差の平均値を各領域ごとに算出する平均標準偏差算出手段と、

前記複数の領域のうち前記差の絶対値の平均値が前記標準偏差の平均値の所定倍よりも大きい領域を前記物体部分として抽出する抽出手段とを備える、物体抽出装置。

7.1. 対象物体を複数回撮影して得られた複数の物体画像と、前記対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、前記物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出装置であって、

前記複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標準偏差を各画素ごとに算出する平均／標準偏差算出手段と、

20 前記複数の物体画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値を各画素ごとに算出する平均算出手段と、

前記物体画像を複数の領域に分割する領域分割手段と、

前記物体画像の各領域内の各画素の前記平均値とその領域に対応する前記背景画像の領域内の対応する画素の前記平均値との差の絶対値を算出する差分手段と、

前記差の絶対値の平均値を各領域ごとに算出する平均差算出手段と、

25 前記標準偏差の平均値を各領域ごとに算出する平均標準偏差算出手段と、

前記複数の領域のうち前記差の絶対値の平均値が前記標準偏差の平均値の所定倍よりも大きい領域を前記物体部分として抽出する抽出手段とを備える、物体抽出装置。

7.2. 対象物体を撮影して得られた物体画像と、前記対象物体の背景だけを

複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、前記物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出方法であって、

前記複数の背景画像の分布に基づいてしきい値を統計的に決定するステップと、
前記物体画像と前記背景画像との差の絶対値を算出するステップと、

5. 前記物体画像のうち前記差の絶対値が前記しきい値よりも大きい部分を前記物体部分として抽出するステップとを含む、物体抽出方法。

7 3. 対象物体を撮影して得られた物体画像と、前記対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、前記物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出方法であって、

10. 前記複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標準偏差を各画素ごとに算出するステップと、

前記物体画像の各画素の値とその画素に対応する前記背景画像の画素の平均値との差の絶対値を算出するステップと、

15. 前記物体画像の画素のうち前記差の絶対値が前記標準偏差の所定倍よりも大きい画素を前記物体部分として抽出するステップとを含む、物体抽出方法。

7 4. 対象物体を撮影して得られた物体画像と、前記対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、前記物体画像から背景部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出方法であって、

20. 前記複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標準偏差を各画素ごとに算出するステップと、

前記物体画像を複数の領域に分割するステップと、

前記物体画像の各領域内の各画素の値とその領域に対応する前記背景画像の領域内の対応する画素の平均値との差の絶対値を算出するステップと、

前記差の絶対値の平均値を各領域ごとに算出するステップと、

25. 前記標準偏差の平均値を各領域ごとに算出するステップと、

前記複数の領域のうち前記差の絶対値の平均値が前記標準偏差の平均値の所定倍よりも大きい領域を前記物体部分として抽出するステップとを含む、物体抽出方法。

7 5. 対象物体を撮影して得られた物体画像と、前記対象物体の背景だけを

複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、前記物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出方法であって、

前記複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標準偏差を各画素ごとに算出するステップと、

5 前記物体画像を複数の領域に分割するステップと、

前記物体画像の各領域内の画素の平均値を算出するステップと、

前記物体画像の各領域内の画素の平均値とその領域に対応する前記背景画像の領域内の画素の平均値との差の絶対値を算出するステップと、

前記差の絶対値の平均値を各領域ごとに算出するステップと、

10 前記標準偏差の平均値を各領域ごとに算出するステップと、

前記複数の領域のうち前記差の絶対値の平均値が前記標準偏差の平均値の所定倍よりも大きい領域を前記物体部分として抽出するステップとを含む、物体抽出方法。

7 6. 対象物体を複数回撮影して得られた複数の物体画像と、前記対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、前記物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出方法であって、

前記複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標準偏差を各画素ごとに算出するステップと、

20 前記複数の物体画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値を各画素ごとに算出するステップと、

前記物体画像を複数の領域に分割するステップと、

前記物体画像の各領域内の各画素の前記平均値とその領域に対応する前記背景画像の領域内の対応する画素の前記平均値との差の絶対値を算出するステップと、

前記差の絶対値の平均値を各領域ごとに算出するステップと、

25 前記標準偏差の平均値を各領域ごとに算出するステップと、

前記複数の領域のうち前記差の絶対値の平均値が前記標準偏差の平均値の所定倍よりも大きい領域を前記物体部分として抽出するステップとを含む、物体抽出方法。

7 7. コンピュータに、対象物体を撮影して得られた物体画像と、前記対象

物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、前記物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出させるためのプログラムを記録した媒体であって、

前記プログラムは、

- 5 前記複数の背景画像の分布に基づいてしきい値を統計的に決定するステップと、
前記物体画像と前記背景画像との差の絶対値を算出するステップと、
前記物体画像のうち前記差の絶対値が前記しきい値よりも大きい部分を前記物体部分として抽出するステップとを含む、物体抽出プログラムを記録した媒体。

78. コンピュータに、対象物体を撮影して得られた物体画像と、前記対象
10 物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、前記物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出させるためのプログラムを記録した媒体であって、

前記プログラムは、

- 15 前記複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標準偏差を各画素ごとに算出するステップと、

前記物体画像の各画素の値とその画素に対応する前記背景画像の画素の平均値との差の絶対値を算出するステップと、

- 20 前記物体画像の画素のうち前記差の絶対値が前記標準偏差の所定倍よりも大きい画素を前記物体部分として抽出するステップとを含む、物体抽出プログラムを記録した媒体。

79. コンピュータに、対象物体を撮影して得られた物体画像と、前記対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、前記物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出させるためのプログラムを記録した媒体であって、

- 25 前記プログラムは、

前記複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標準偏差を各画素ごとに算出するステップと、

前記物体画像を複数の領域に分割するステップと、

前記物体画像の各領域内の各画素の値とその領域に対応する前記背景画像の領

- 域内の対応する画素の平均値との差の絶対値を算出するステップと、
前記差の絶対値の平均値を各領域ごとに算出するステップと、
前記標準偏差の平均値を各領域ごとに算出するステップと、
前記複数の領域のうち前記差の絶対値の平均値が前記標準偏差の平均値の所定
5 倍よりも大きい領域を前記物体部分として抽出するステップとを含む、物体抽出
プログラムを記録した媒体。

80. コンピュータに、対象物体を撮影して得られた物体画像と、前記対象
物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、前記物
体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出させるためのプログラム
10 を記録した媒体であって、

- 前記プログラムは、
前記複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標
準偏差を各画素ごとに算出するステップと、
前記物体画像を複数の領域に分割するステップと、
15 前記物体画像の各領域内の画素の平均値を算出するステップと、
前記物体画像の各領域内の画素の平均値とその領域に対応する前記背景画像の
領域内の画素の平均値との差の絶対値を算出するステップと、
前記差の絶対値の平均値を各領域ごとに算出するステップと、
前記標準偏差の平均値を各領域ごとに算出するステップと、
20 前記複数の領域のうち前記差の絶対値の平均値が前記標準偏差の平均値の所定
倍よりも大きい領域を前記物体部分として抽出するステップとを含む、物体抽出
抽出プログラムを記録した媒体。

81. コンピュータに、対象物体を複数回撮影して得られた複数の物体画像
と、前記対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づ
25 いて、前記物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出させるた
めのプログラムを記録した媒体であって、

前記プログラムは、
前記複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標
準偏差を各画素ごとに算出するステップと、

前記複数の物体画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値を各画素ごとに算出するステップと、

前記物体画像を複数の領域に分割するステップと、

- 5 前記物体画像の各領域内の各画素の前記平均値とその領域に対応する前記背景画像の領域内の対応する画素の前記平均値との差の絶対値を算出するステップと、
前記差の絶対値の平均値を各領域ごとに算出するステップと、
前記標準偏差の平均値を各領域ごとに算出するステップと、

- 10 前記複数の領域のうち前記差の絶対値の平均値が前記標準偏差の平均値の所定倍よりも大きい領域を前記物体部分として抽出するステップとを含む、物体抽出プログラムを記録した媒体。

8 2. 対象物体の立体モデルを作成する立体モデル作成装置であって、

前記対象物体の背景を撮影し、かつ、前記背景を含めて前記対象物体を撮影する撮影手段と、

- 15 前記背景だけを撮影して得られた背景画像と、前記背景を含めて前記対象物体を撮影して得られた複数の物体画像との差分を求め、複数のシルエット画像を生成するシルエット生成手段と、

前記複数のシルエット画像を用いて、前記対象物体の立体モデルを作成する手段とを備える、立体モデル作成装置。

- 20 8 3. 前記対象物体を回転させるための回転手段をさらに備える、請求項 8 2 に記載の立体モデル作成装置。

8 4. 対象物体の立体モデルを作成する立体モデル作成装置であって、

前記対象物体の複数のシルエット画像を生成するシルエット生成手段と、

前記複数のシルエット画像をもとにボクセル空間における前記対象物体の存在領域を推定する推定手段と、

- 25 前記推定手段によって得られた前記対象物体の存在領域を用いて、前記対象物体の立体モデルを作成する手段とを備える、立体モデル作成装置。

8 5. 前記推定手段は前記ボクセル空間へボーディング処理を行なう、請求項 8 4 に記載の立体モデル作成装置。

8 6. 前記ボーディング処理の結果、投票数が所定のしきい値以上の部分を、

前記対象物体の前記存在領域とするしきい値処理手段をさらに備えた、請求項 8
5 に記載の立体モデル作成装置。

8 7. 対象物体の立体モデルを作成する立体モデル作成方法であって、
撮影装置によって前記対象物体の背景だけを撮影し、背景画像を得るステップ
5 と、

前記対象物体を前記撮影装置によって前記背景を含めて撮影し、複数の物体画
像を得るステップと、

前記背景画像と、前記複数の物体画像との差分を求め、複数のシルエット画像
を生成するステップと、

10 前記複数のシルエット画像を用いて、前記対象物体の立体モデルを作成するス
テップとを含む、立体モデル作成方法。

8 8. 前記対象物体を回転させるステップをさらに含む、請求項 1 7 または
請求項 8 7 に記載の立体モデル作成方法。

8 9. 対象物体の立体モデルを作成する立体モデル作成方法であって、
15 前記対象物体の複数のシルエット画像を生成するステップと、
前記複数のシルエット画像をもとにボクセル空間における前記対象物体の存在
領域を推定するステップと、

前記推定された前記対象物体の存在領域を用いて、前記立体モデルを作成する
ステップとを含む、立体モデル作成方法。

20 9 0. 前記推定するステップは、前記ボクセル空間へボーテイング処理を行
なう、請求項 8 9 に記載の立体モデル作成方法。

9 1. 前記ボーテイング処理の結果、投票数が所定のしきい値以上の部分を、
前記対象物体の前記存在領域とするステップをさらに含む、請求項 9 0 に記載の
立体モデル作成方法。

25 9 2. コンピュータに対象物体の立体モデルを作成させるためのプログラム
を記録した媒体であって、

前記プログラムは、

前記対象物体の複数のシルエット画像を生成するステップと、

前記複数のシルエット画像をもとにボクセル空間における前記対象物体の存在

領域を推定するステップと、

前記複数のシルエット画像をもとにボクセル空間における前記対象物体の存在領域を推定するステップと、

5 前記推定された前記対象物体の存在領域を用いて、前記立体モデルを作成するステップとを含む、立体モデル作成プログラムを記録した媒体。

9 3. 前記プログラム中の前記推定するステップは、前記ボクセル空間へボーテイング処理を行なう、請求項 9 2 に記載の立体モデル作成プログラムを記録した媒体。

9 4. 前記プログラムは、
10 前記ボーテイング処理の結果、投票数が所定のしきい値以上の部分を、前記対象物体の前記存在領域とするステップをさらに含む、請求項 9 3 に記載の立体モデル作成プログラムを記録した媒体。

9 5. 対象物体を撮影して得られた物体画像と、前記対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、前記物体画像から不所望
15 部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出装置であって、

前記複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標準偏差を各画素ごとに算出する平均／標準偏差算出手段と、

前記物体画像を複数の領域に分割する領域分割手段と、

前記物体画像の各領域内の画素の平均値を算出するとともに、背景画像の画素
20 の平均値の各領域内における平均値を算出する平均算出手段と、

前記物体画像の各領域内の画素の平均値とその領域に対応する前記背景画像の領域内の画素の領域内における平均値との差の絶対値を算出する差分手段と、

前記標準偏差の平均値を各領域ごとに算出する平均標準偏差算出手段と、

前記複数の領域のうち差の絶対値が標準偏差の平均値の所定倍よりも大きい領域を物体部分として抽出する抽出手段とを備える、物体抽出装置。
25

9 6. 対象物体を撮影して得られた物体画像と、前記対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、前記物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出する物体抽出方法であって、

前記複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標

標準偏差を各画素ごとに算出するステップと、

前記物体画像を複数の領域に分割するステップと、

前記物体画像の各領域内の画素の平均値を算出するとともに、背景画像の画素の平均値の各領域内における平均値を算出するステップと、

- 5 前記物体画像の各領域内の画素の平均値とその領域に対応する前記背景画像の領域内の画素の領域内における平均値との差の絶対値を算出するステップと、

前記標準偏差の平均値を各領域ごとに算出するステップと、

前記複数の領域のうち差の絶対値が標準偏差の平均値の所定倍よりも大きい領域を物体部分として抽出するステップとを含む、物体抽出方法。

- 10 97. コンピュータに、対象物体を撮影して得られた物体画像と、前記対象物体の背景だけを複数回撮影して得られた複数の背景画像とに基づいて、前記物体画像から不所望部分を除くようにして物体部分を抽出させるためのプログラムを記録した媒体であって、

- 15 前記複数の背景画像において互いに同じ座標に位置する画素の平均値および標準偏差を各画素ごとに算出するステップと、

前記物体画像を複数の領域に分割するステップと、

前記物体画像の各領域内の画素の平均値を算出するとともに、背景画像の画素の平均値の各領域内における平均値を算出するステップと、

- 20 前記物体画像の各領域内の画素の平均値とその領域に対応する前記背景画像の領域内の画素の領域内における平均値との差の絶対値を算出するステップと、

前記標準偏差の平均値を各領域ごとに算出するステップと、

前記複数の領域のうち差の絶対値が標準偏差の平均値の所定倍よりも大きい領域を物体部分として抽出するステップとを含む、物体抽出プログラムを記録した媒体。

FIG. 1

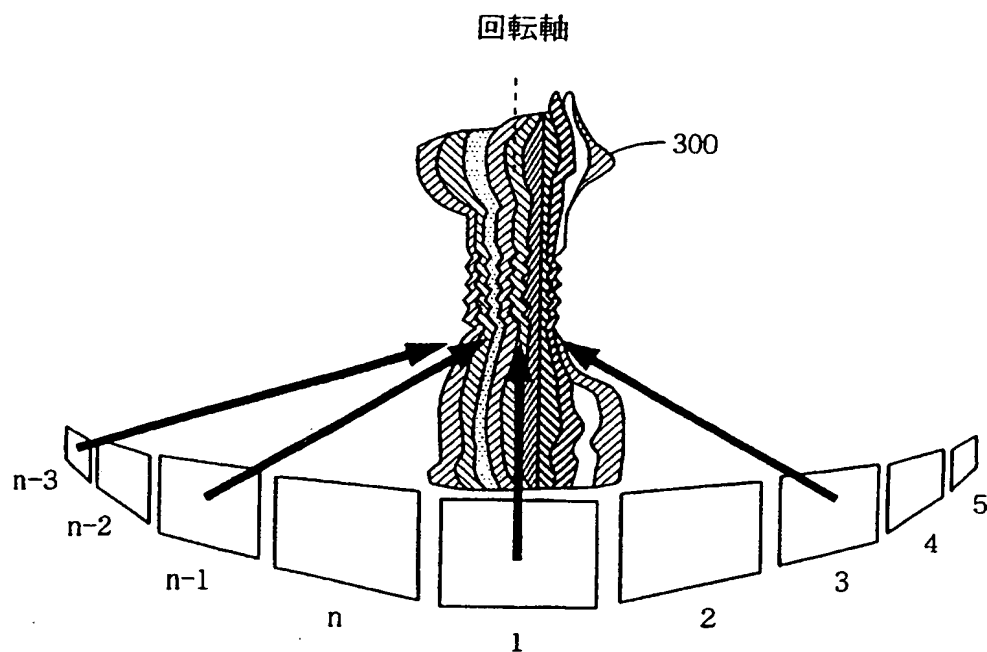


FIG. 2

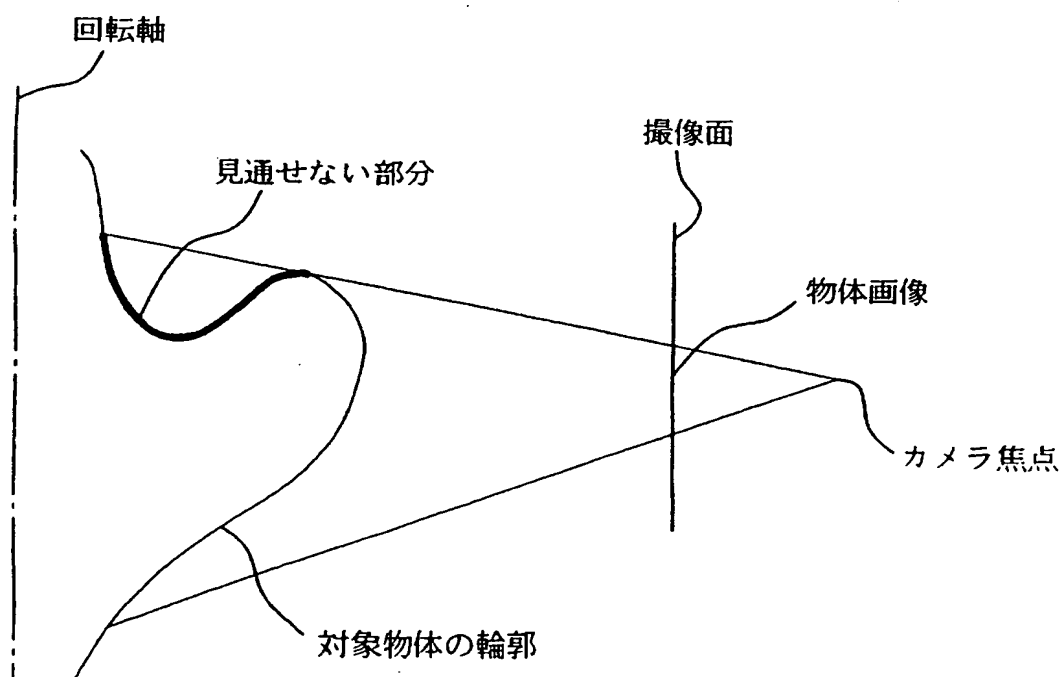


FIG. 3

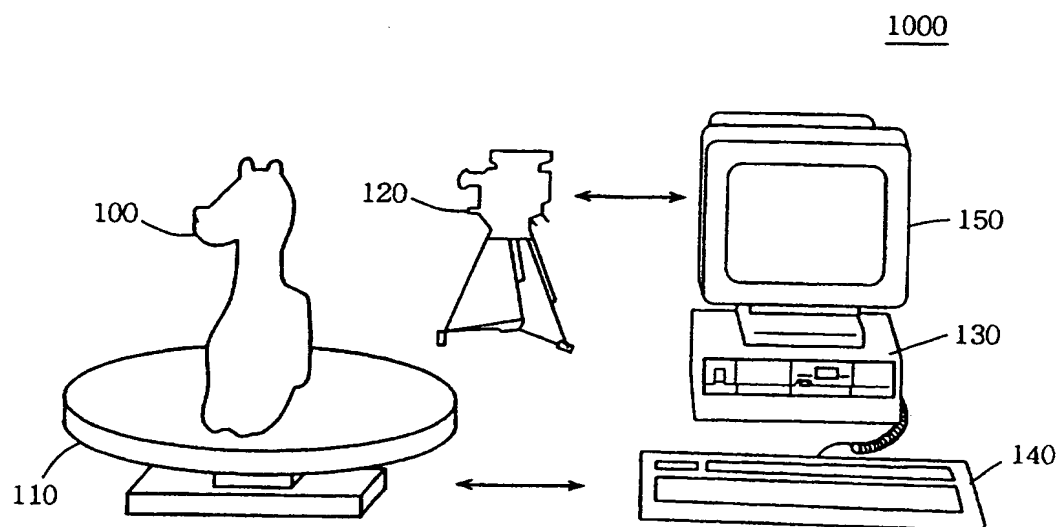


FIG. 4

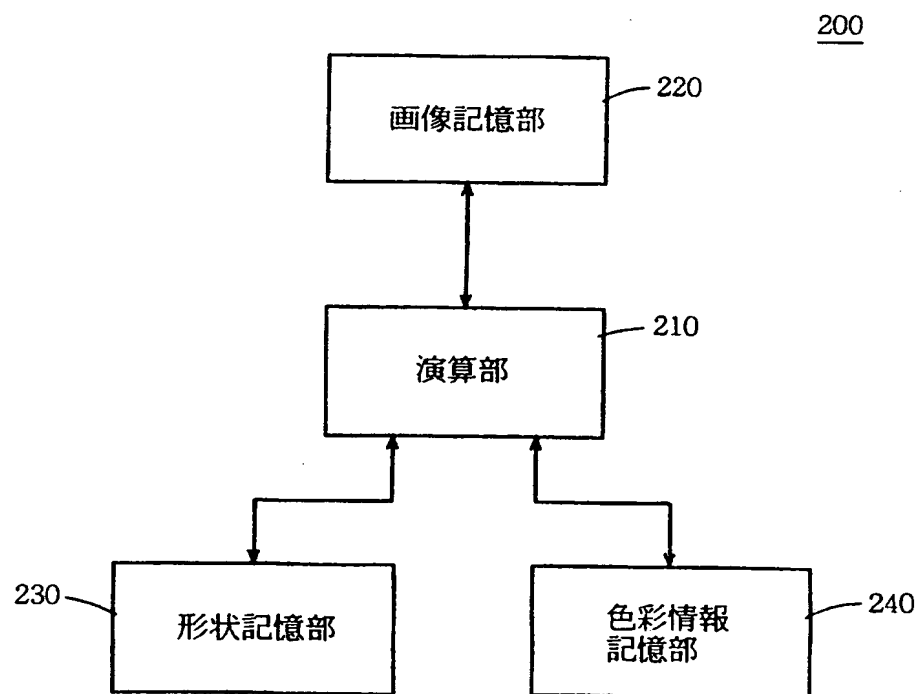


FIG. 5

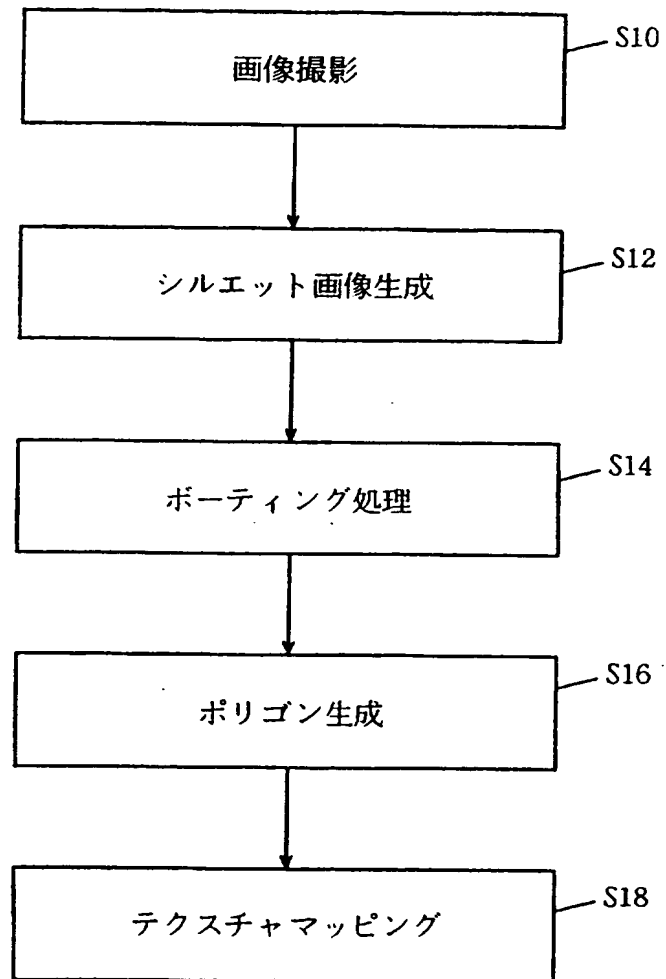


FIG. 6A

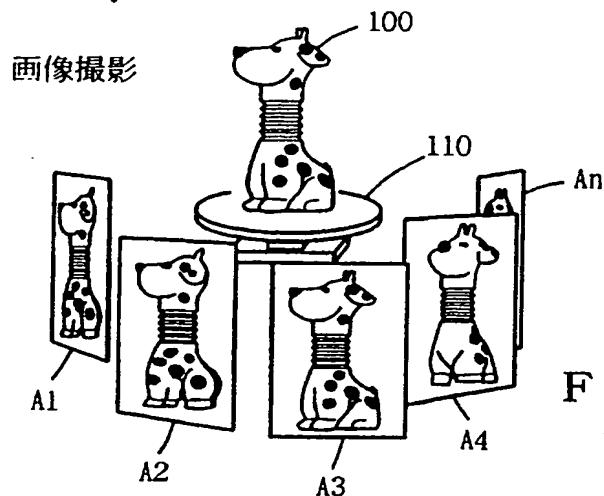


FIG. 6B

シルエット画像生成

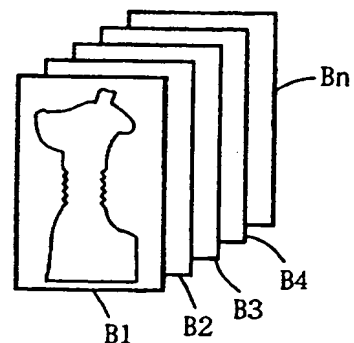


FIG. 6C

ボーディング処理

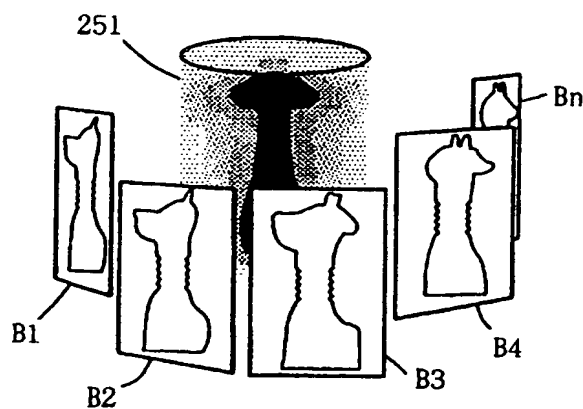


FIG. 6D

ポリゴン生成

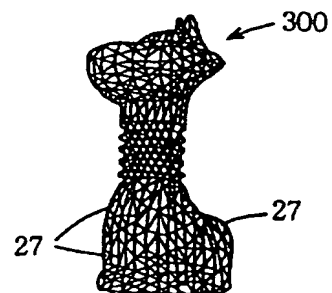
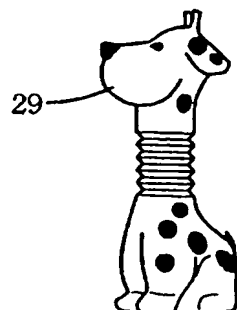


FIG. 6E

テクスチャマッピング



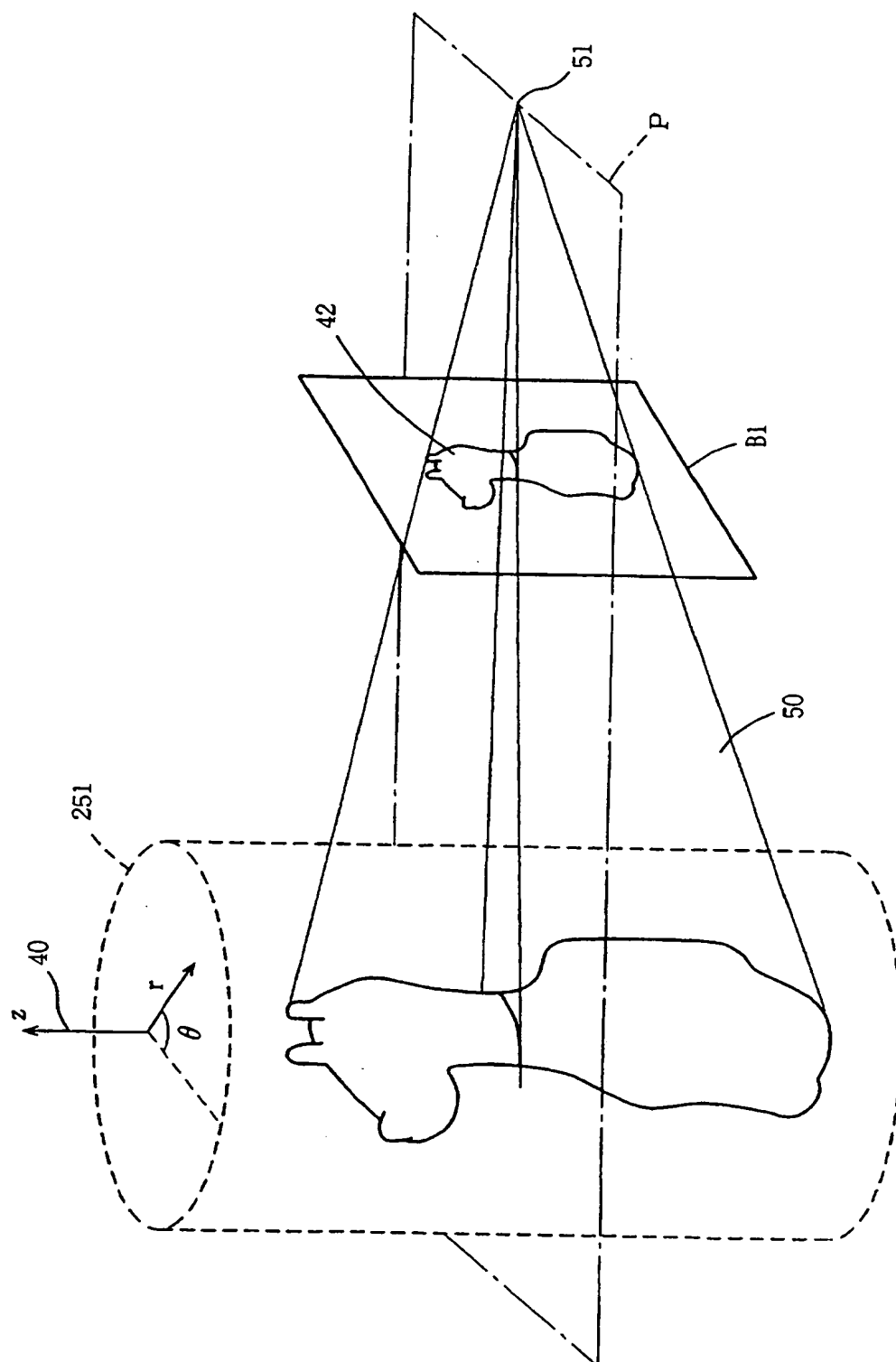


FIG. 7

FIG. 8

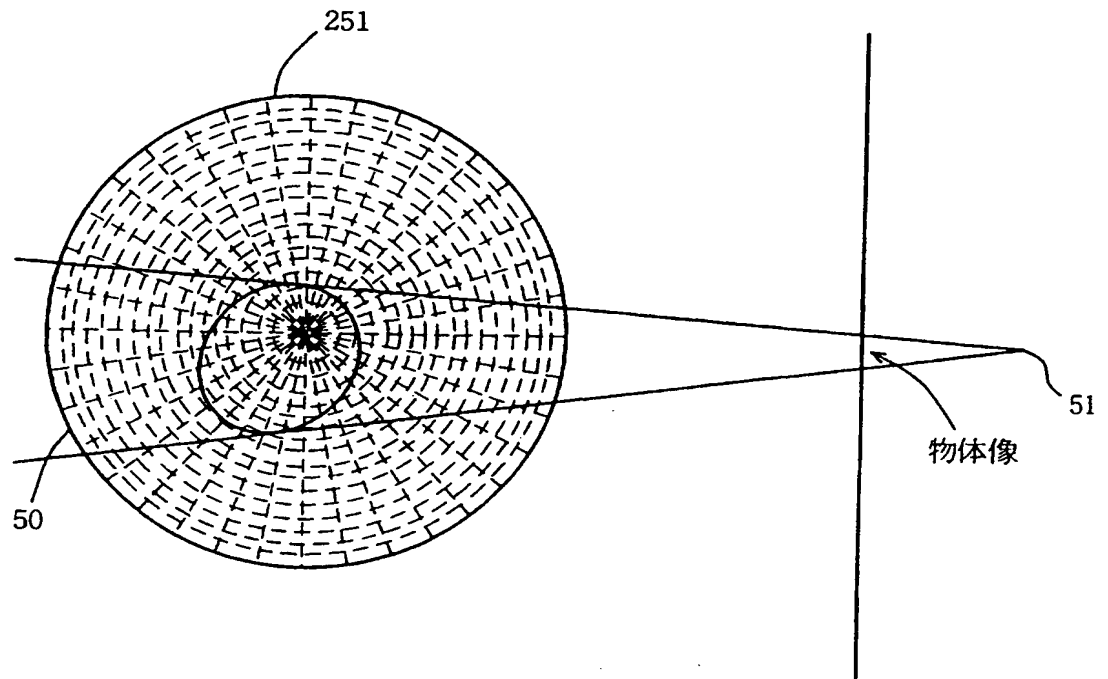


FIG. 9

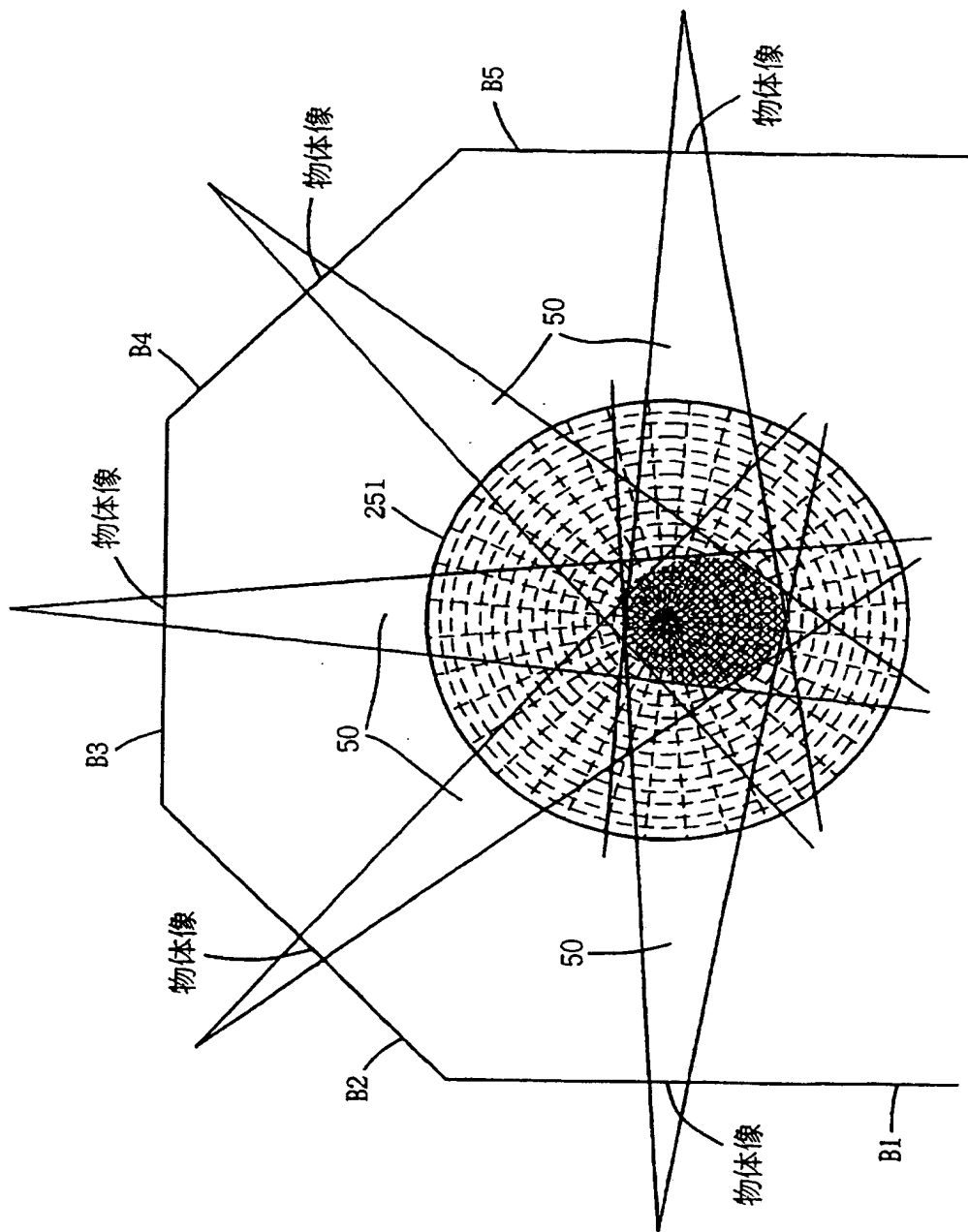


FIG. 10A

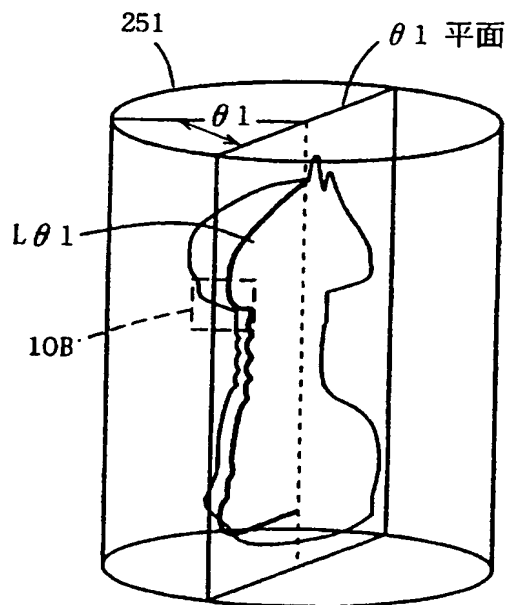


FIG. 10B

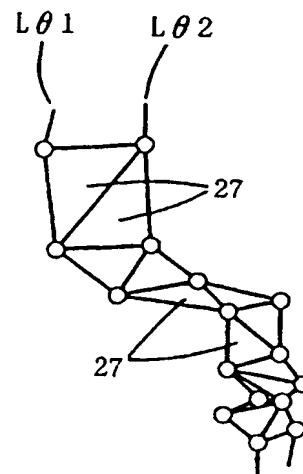


FIG. 11

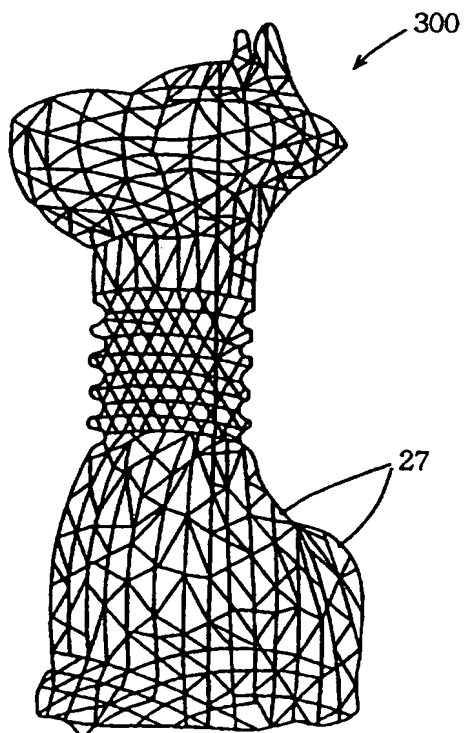


FIG. 12B

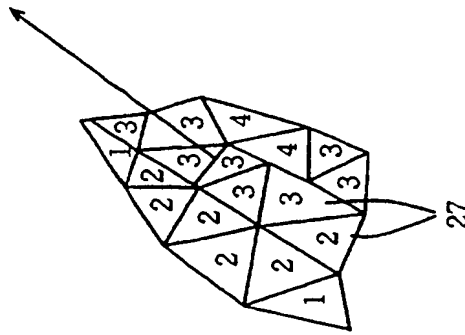


FIG. 12A

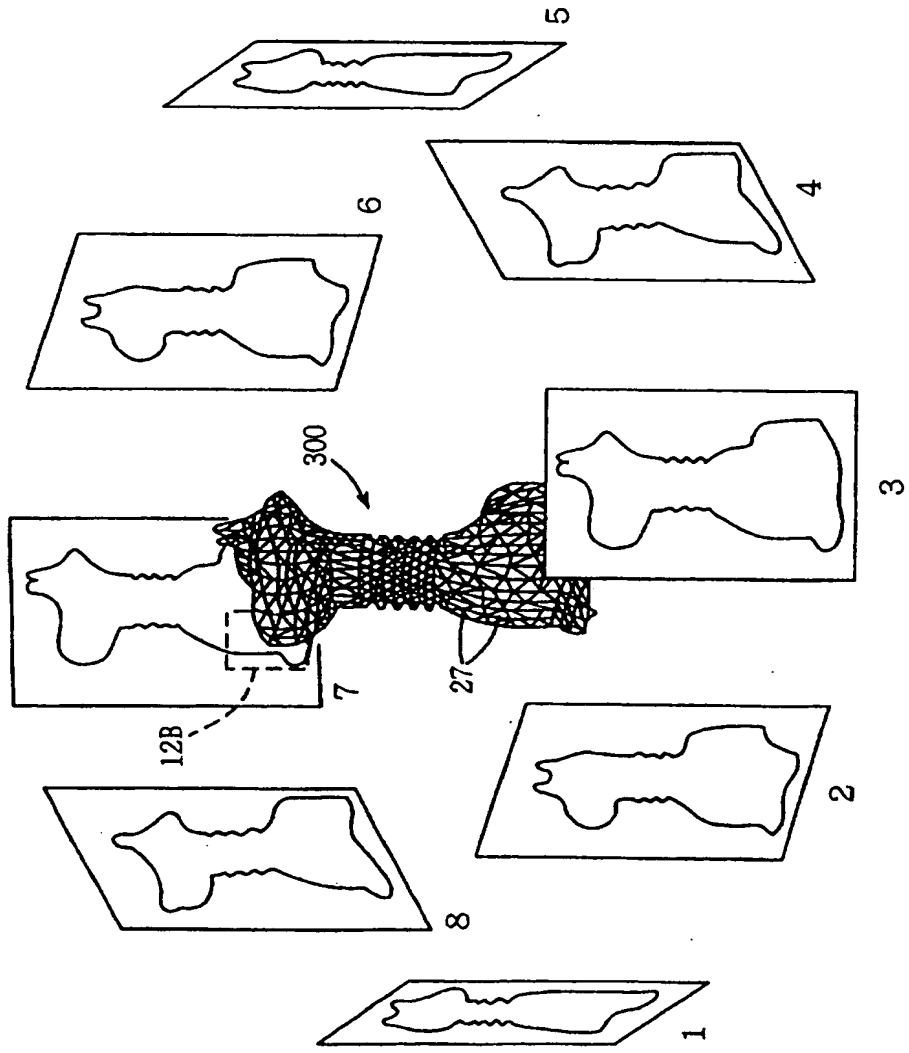


FIG. 13

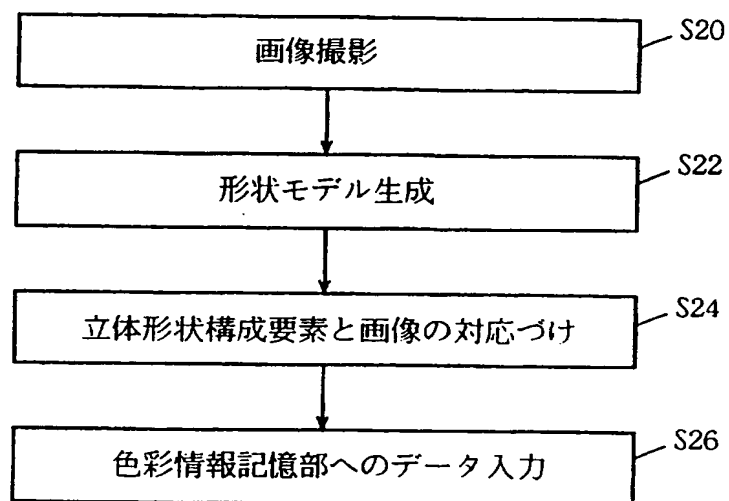


FIG. 14

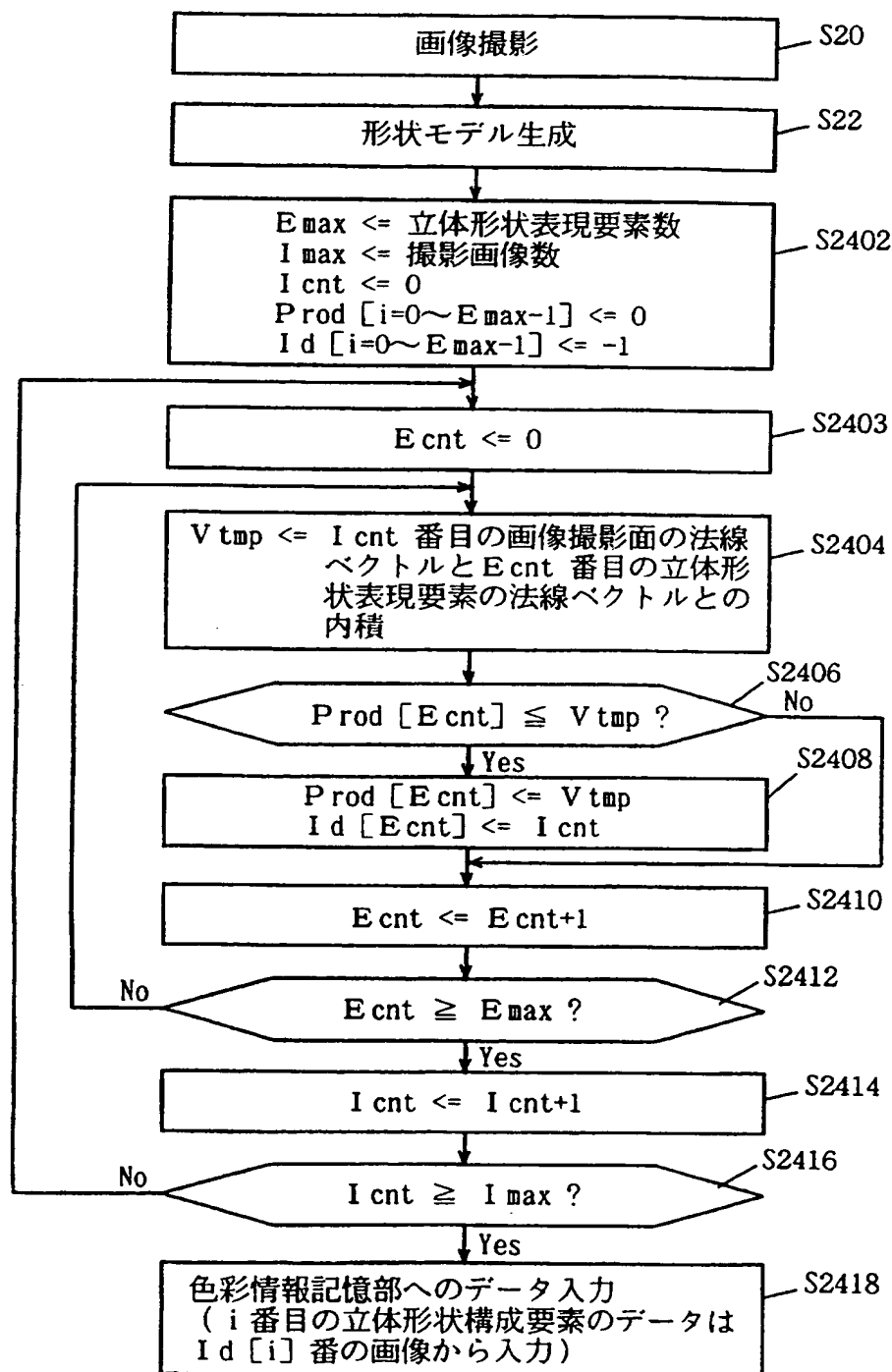


FIG. 15

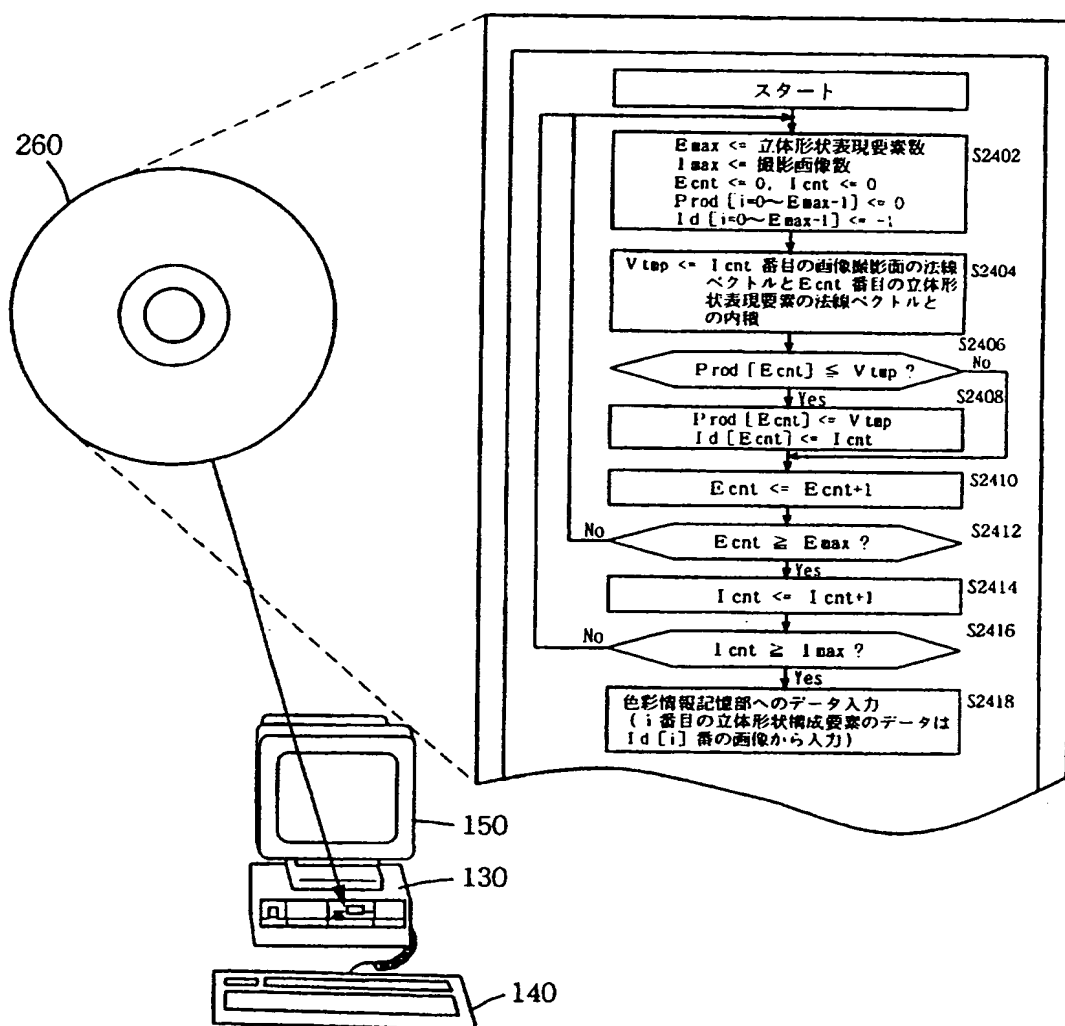


FIG. 16

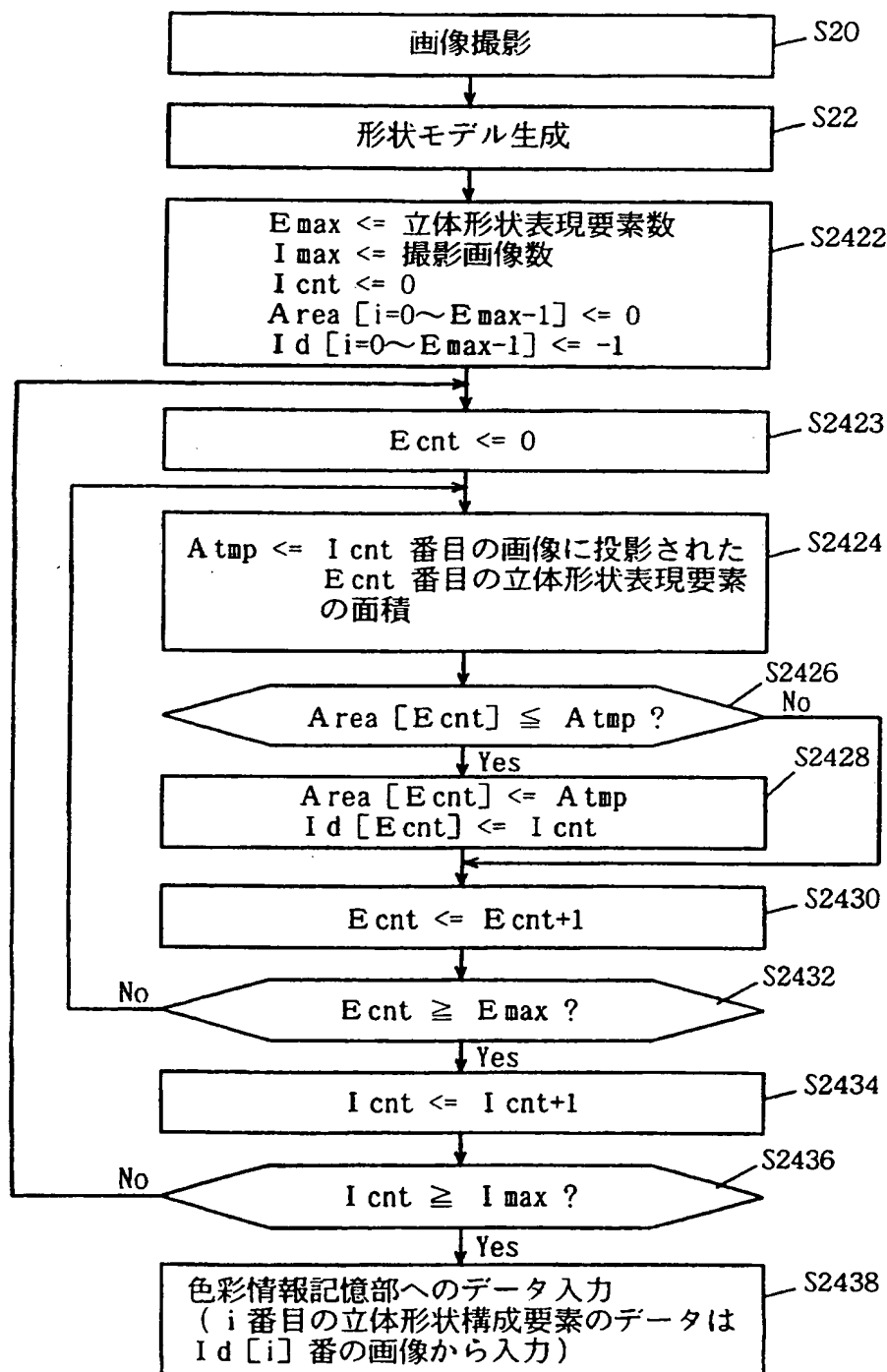


FIG. 17

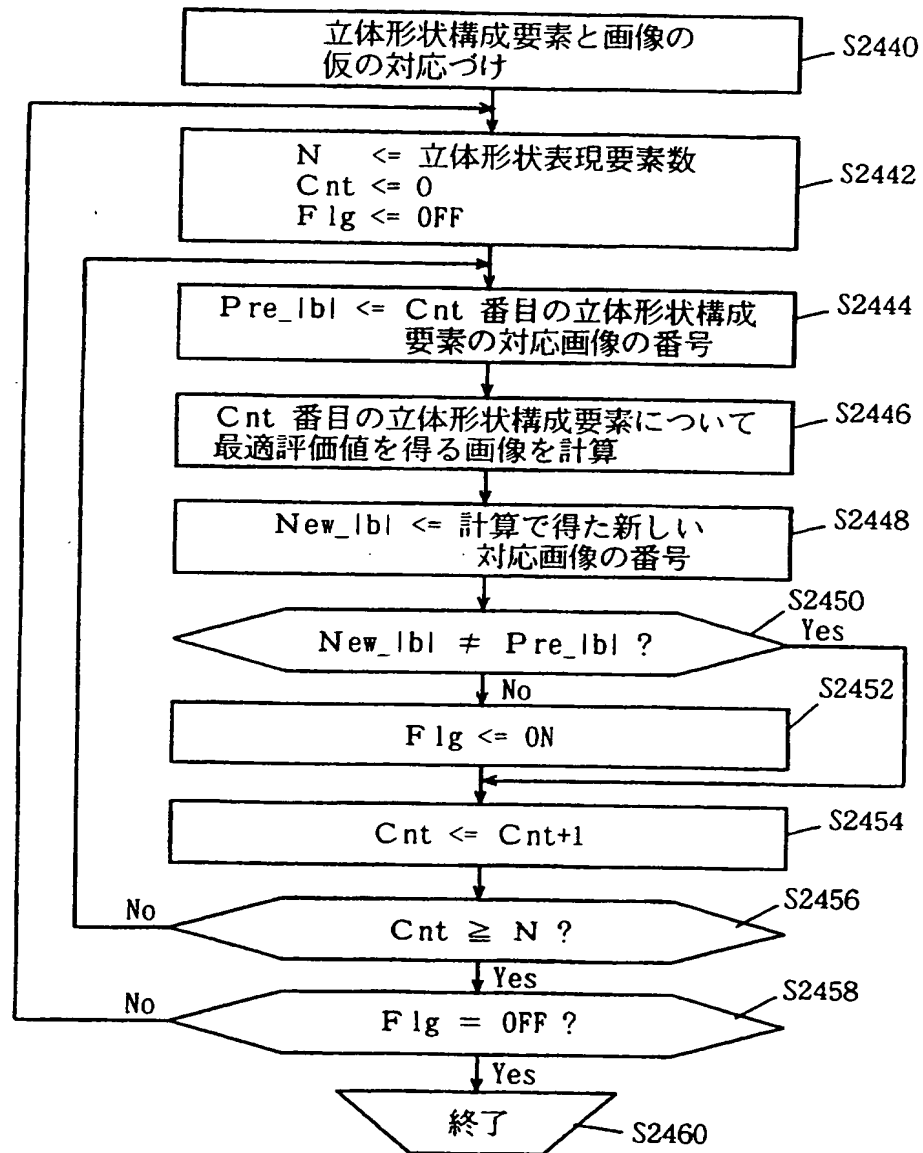


FIG. 18

画像に投影されたポリゴン

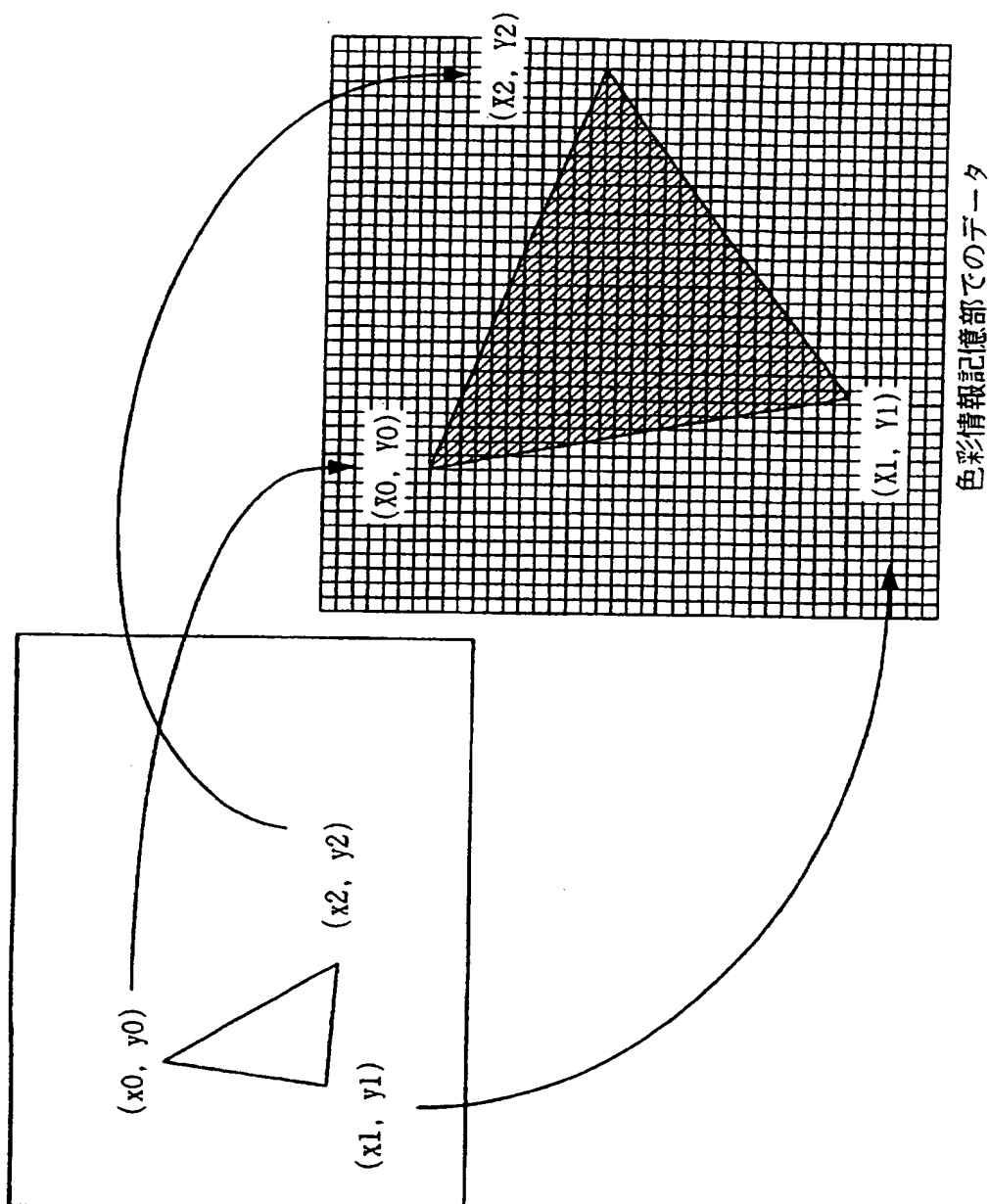


FIG. 19

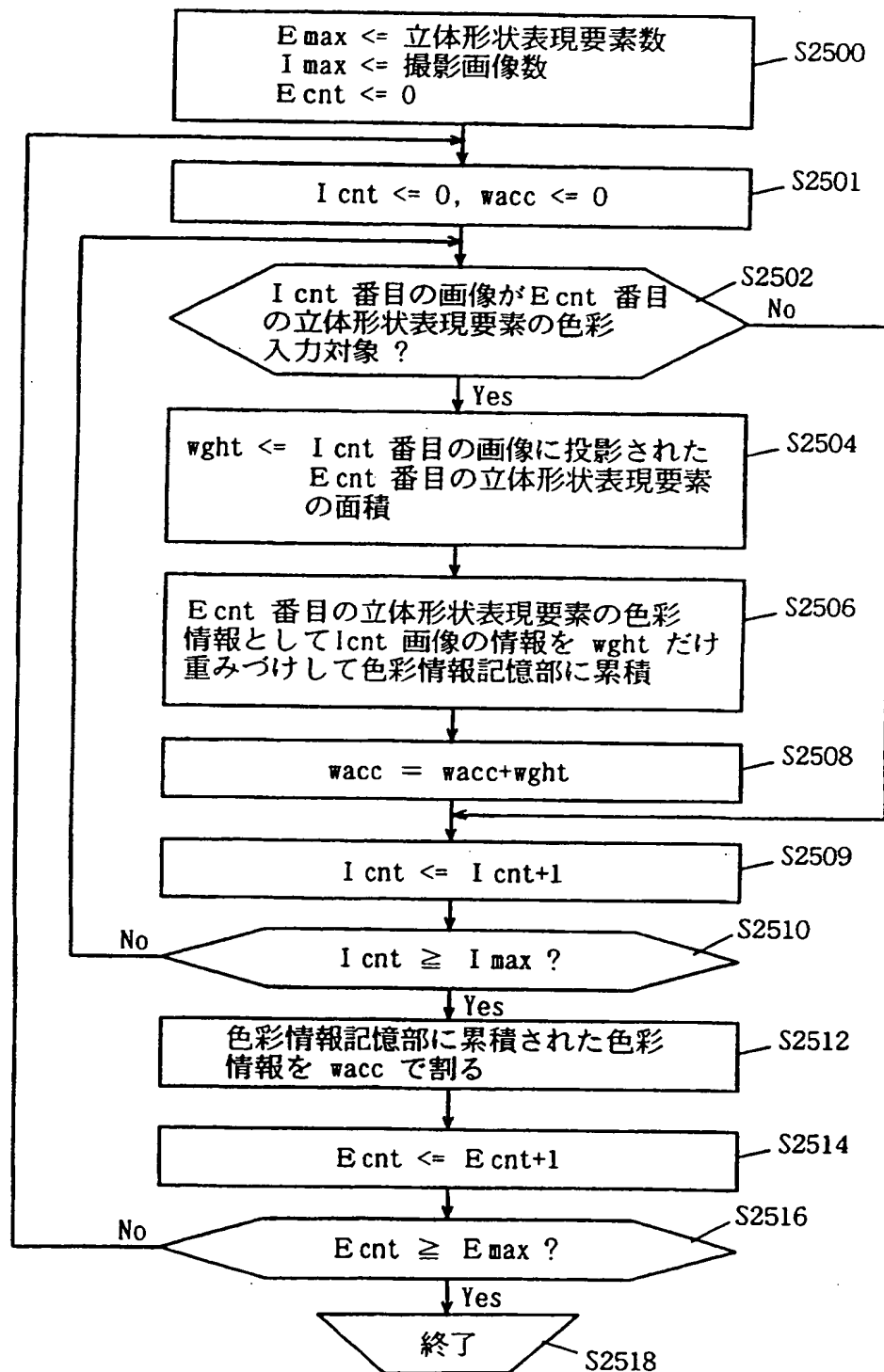


FIG. 20

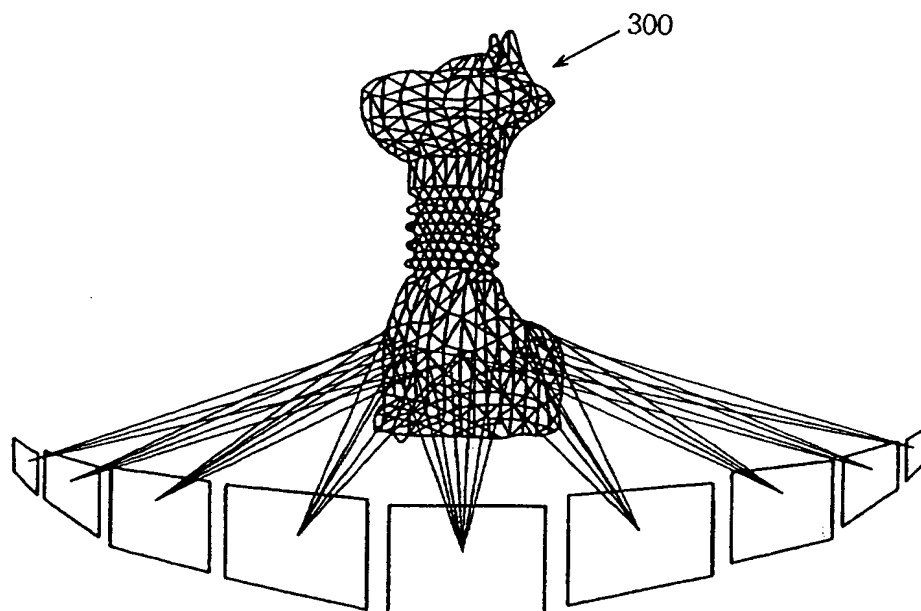


FIG. 21

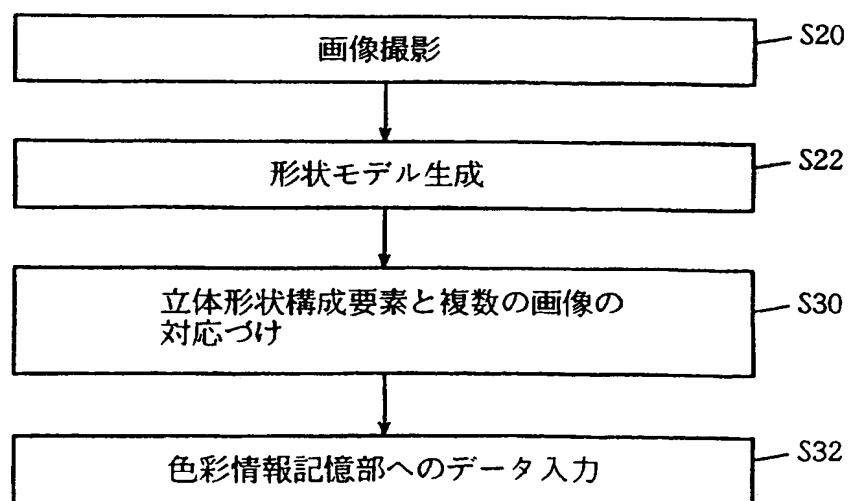


FIG. 22

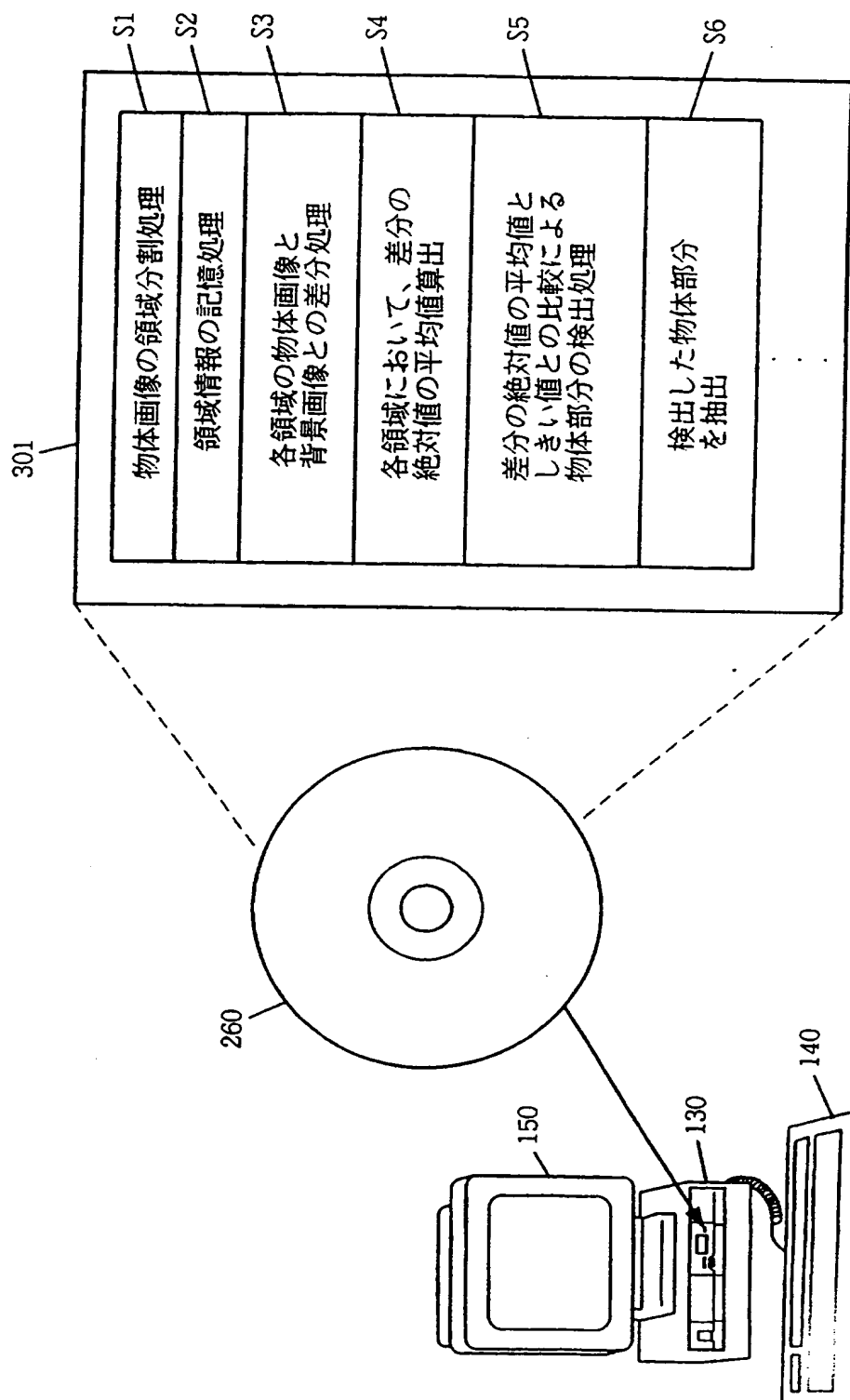


FIG. 23

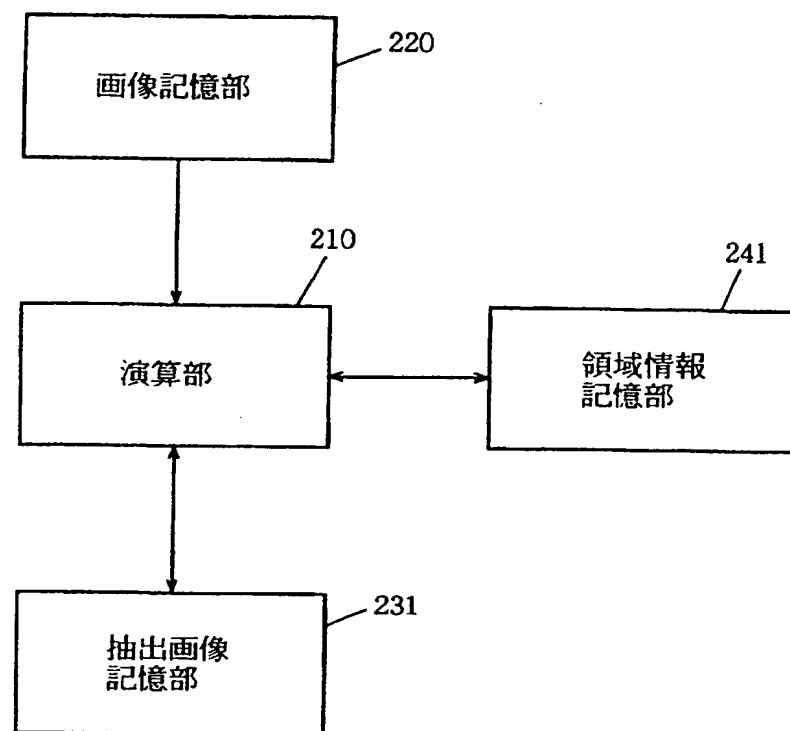


FIG. 24

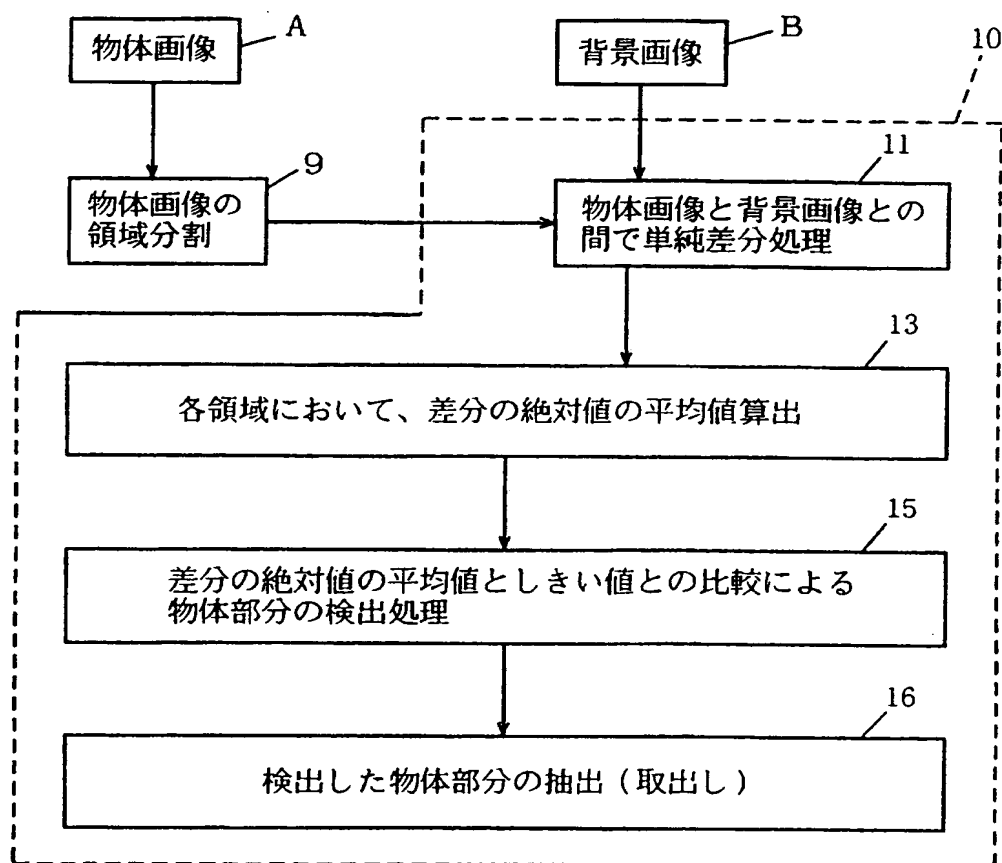


FIG. 25C

FIG. 25B

FIG. 25A

対象物体画像17

背景画像23

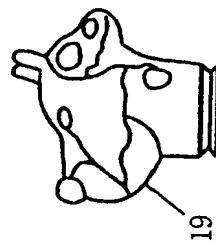
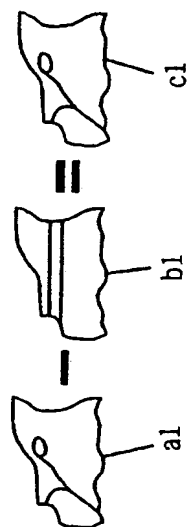
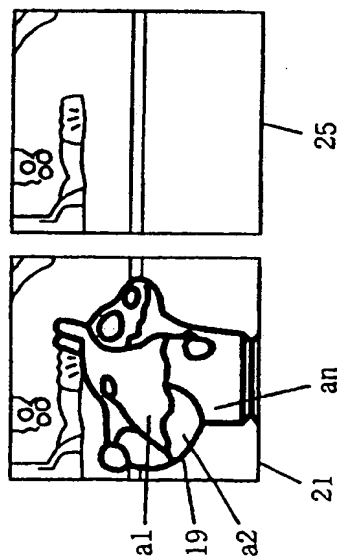


FIG. 26

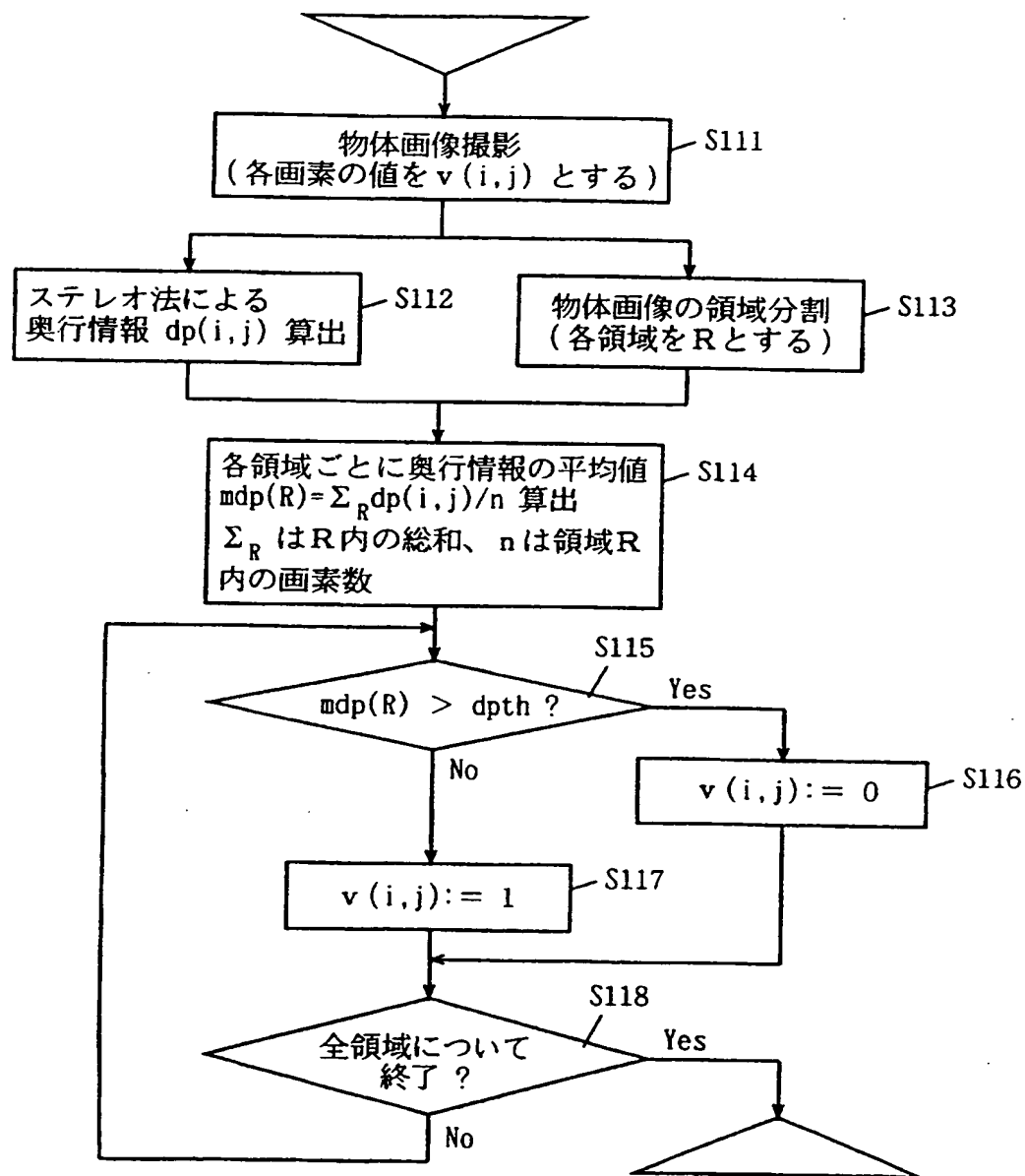
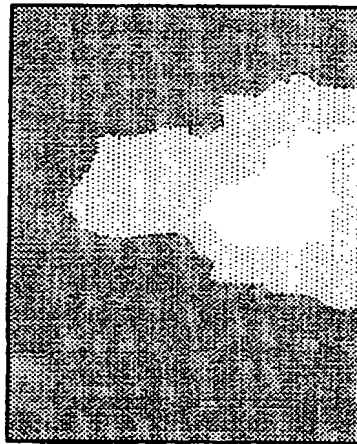


FIG. 27A



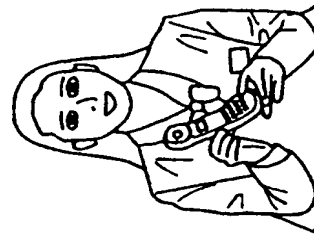
領域分割画像

FIG. 27B



奥行情報画像

FIG. 27C



切り出し画像

FIG. 28

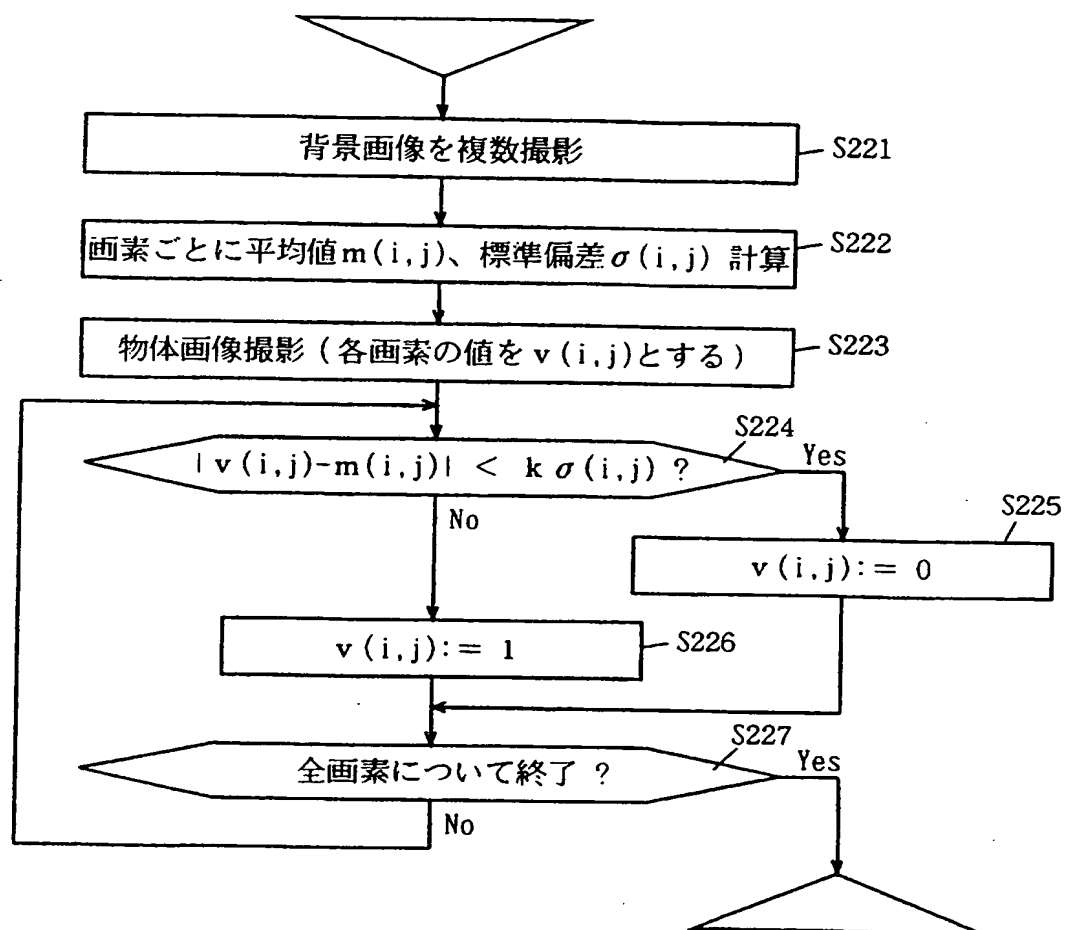


FIG. 29

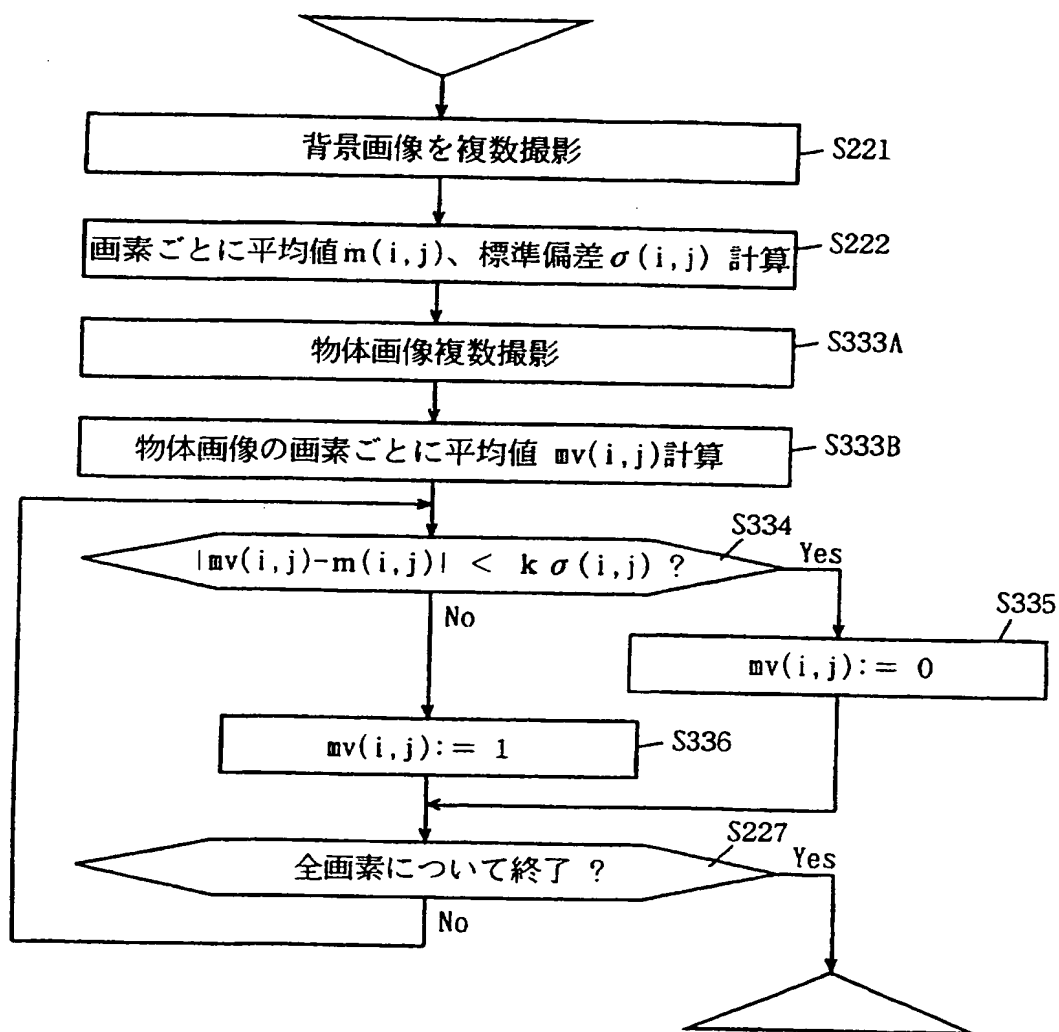


FIG. 30

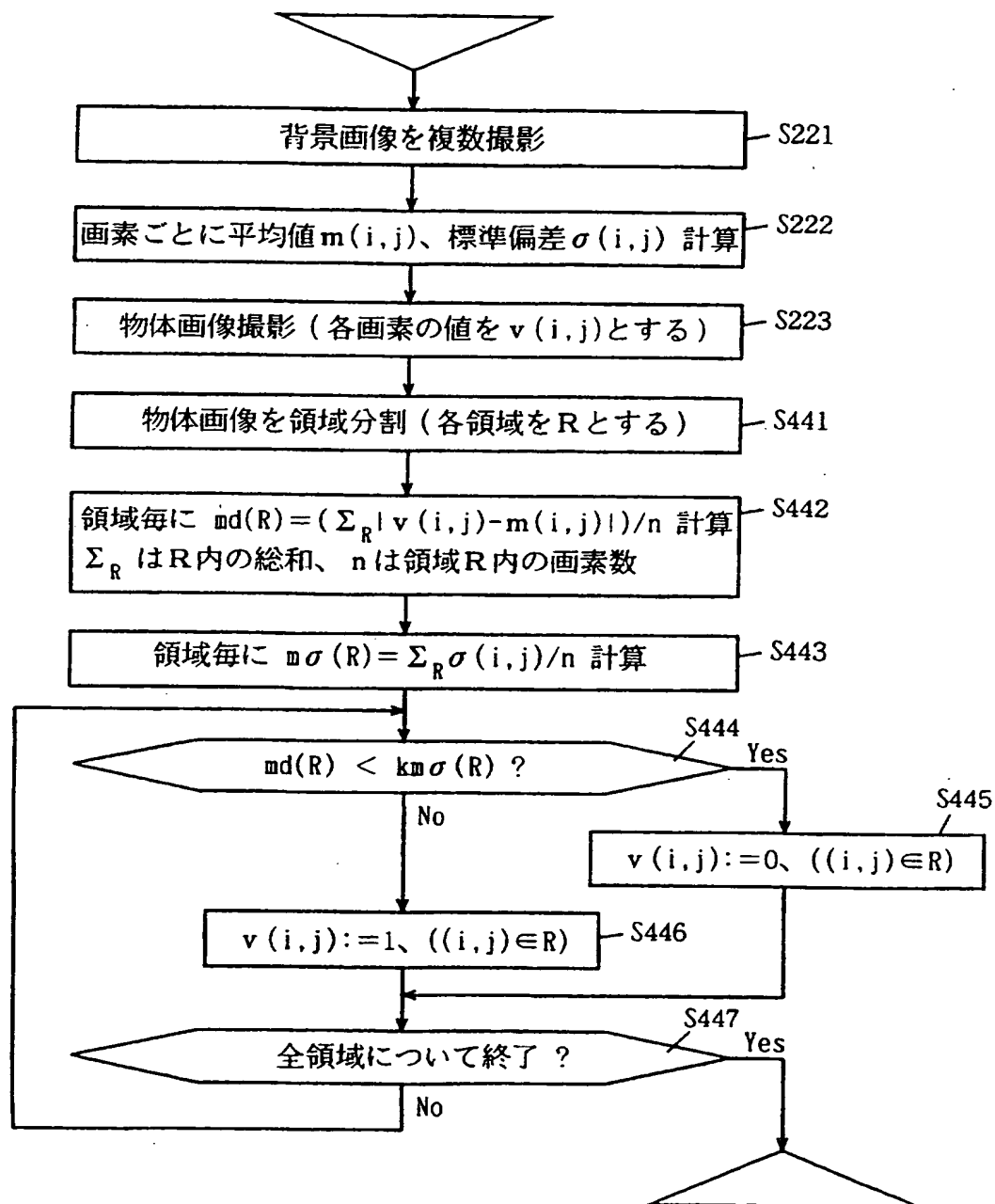


FIG. 31

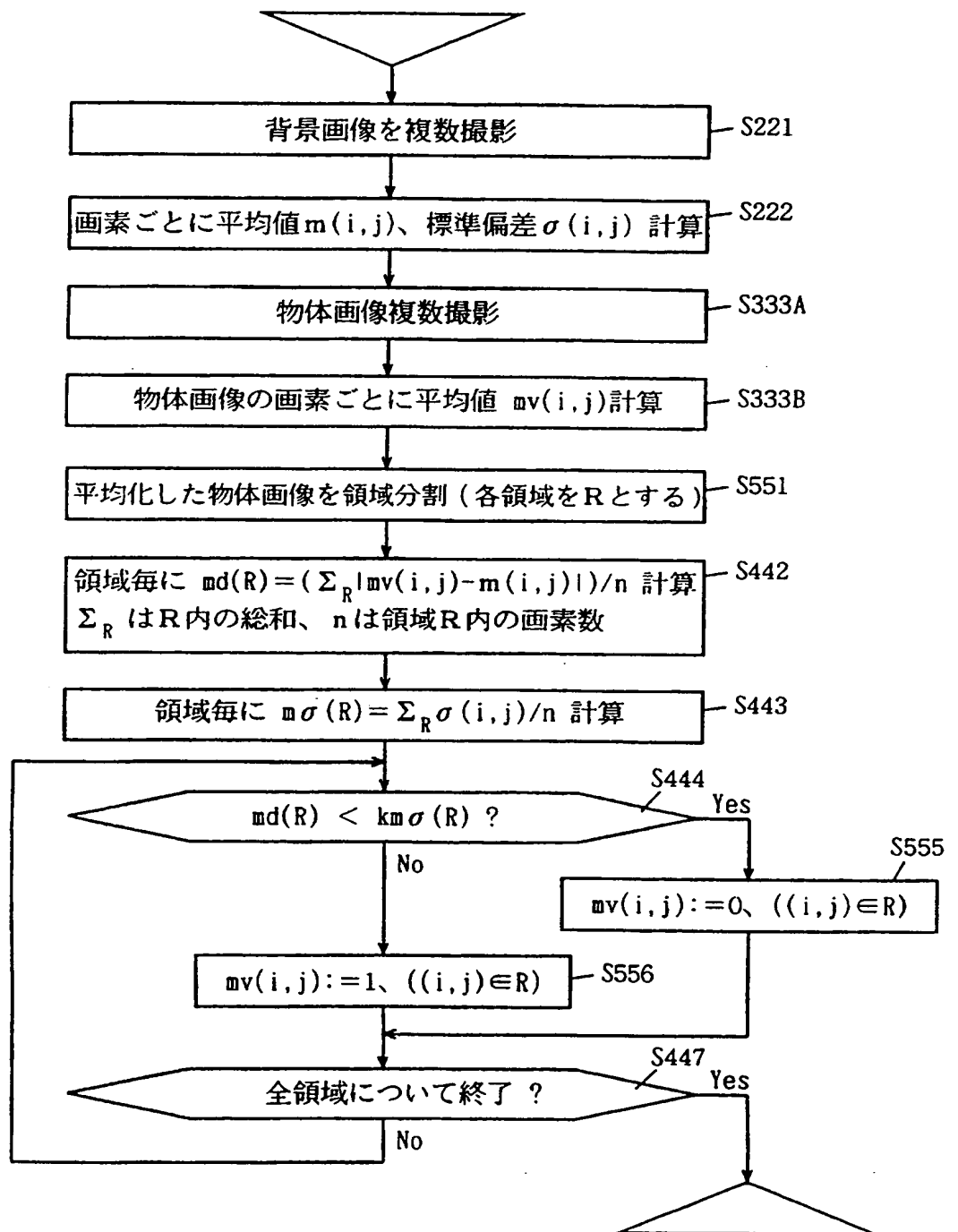


FIG. 32

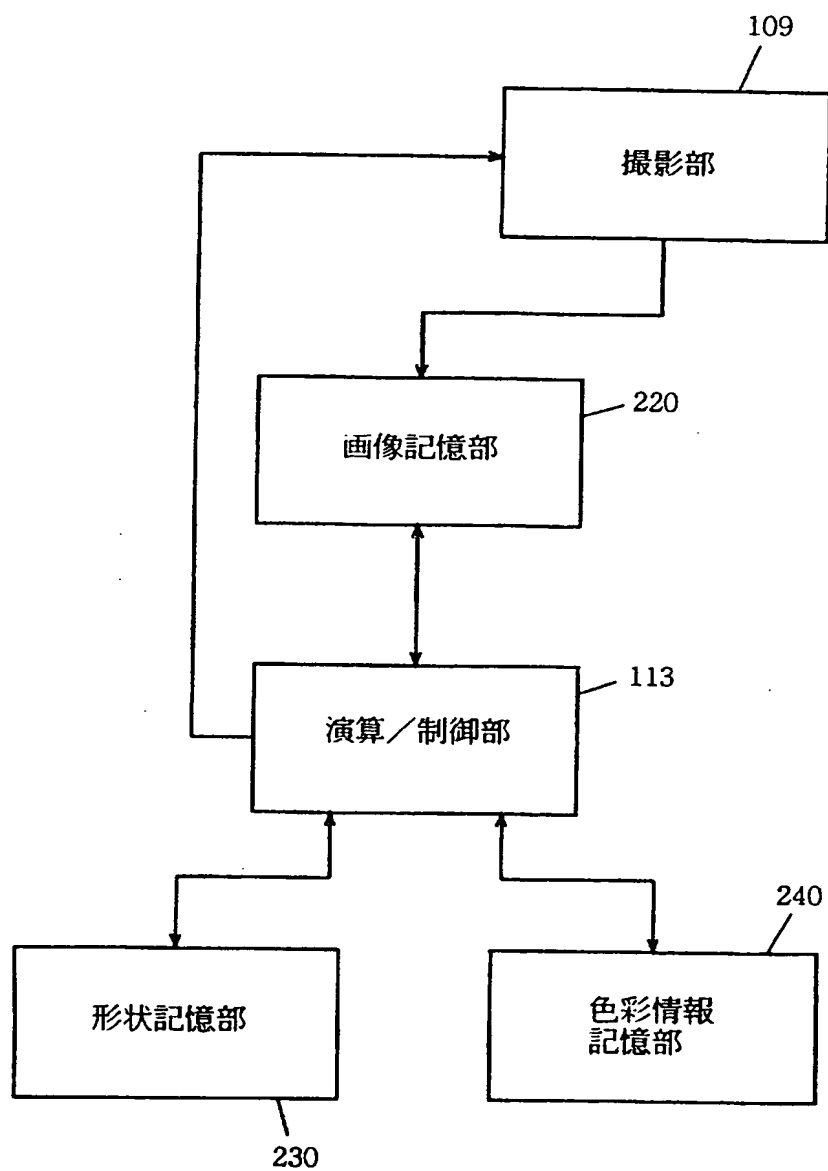


FIG. 33

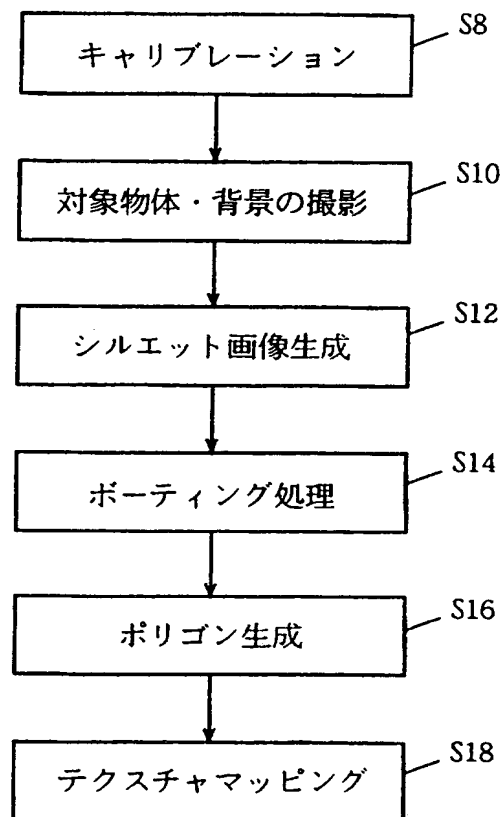


FIG. 34

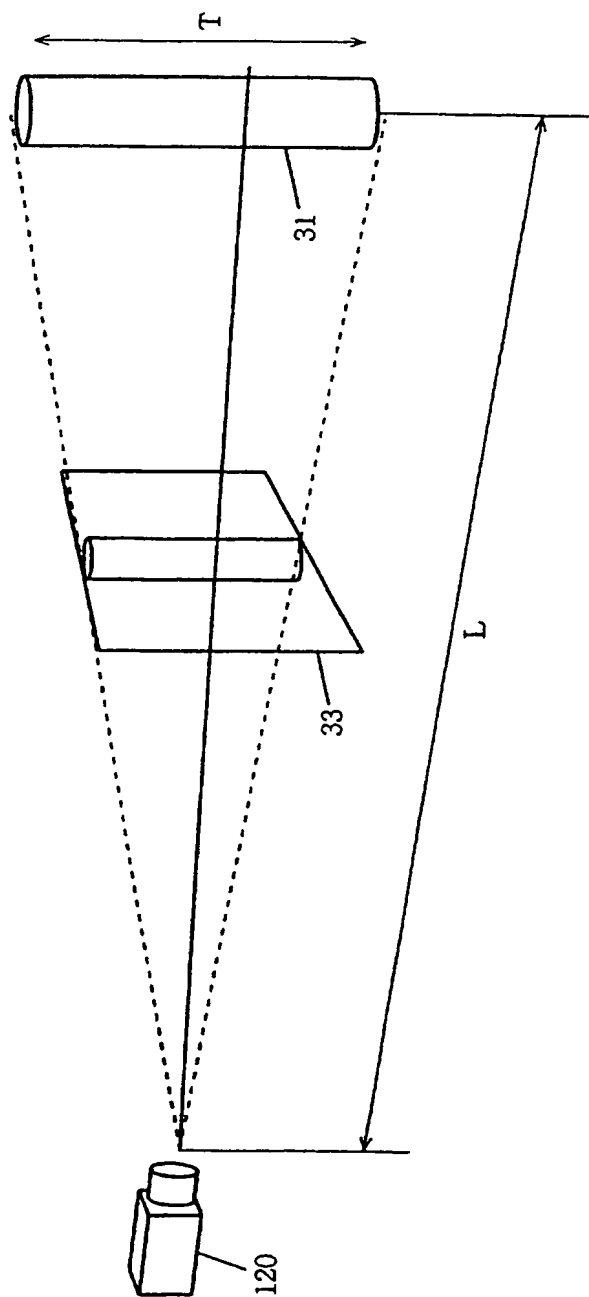


FIG. 35A

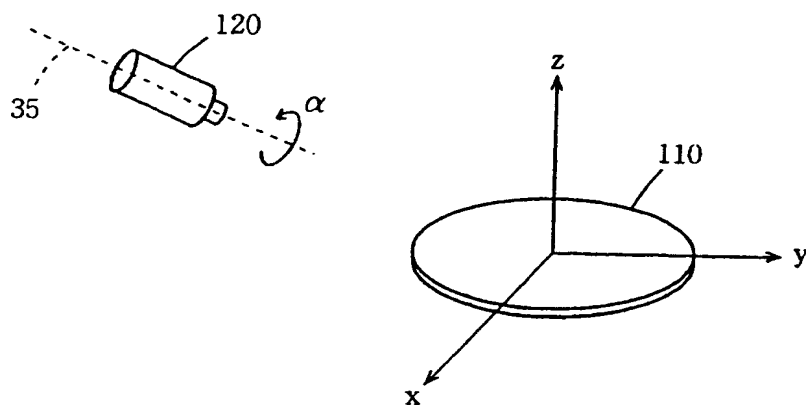


FIG. 35B

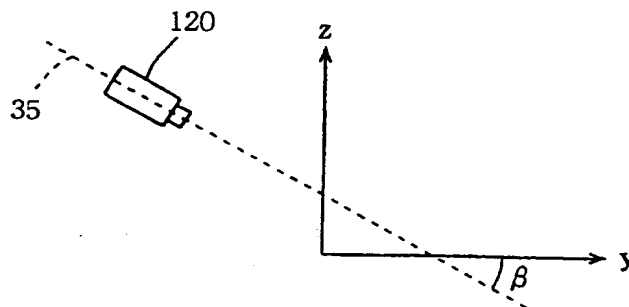


FIG. 35C

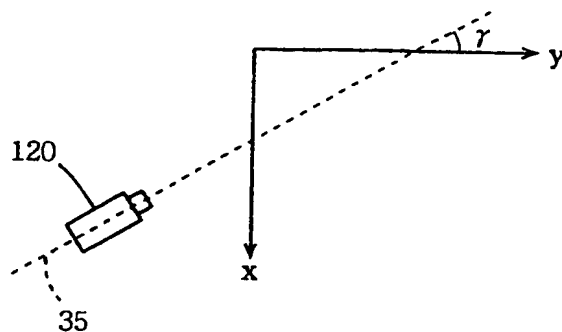


FIG. 36

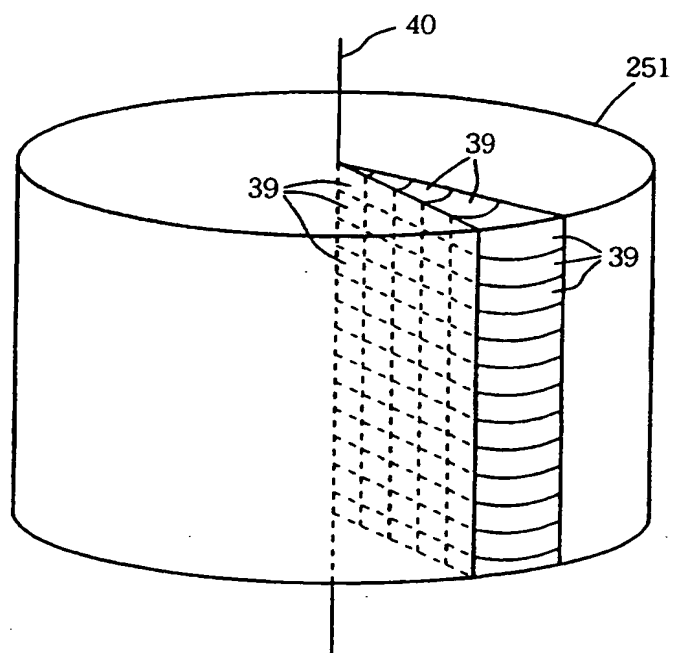


FIG. 37

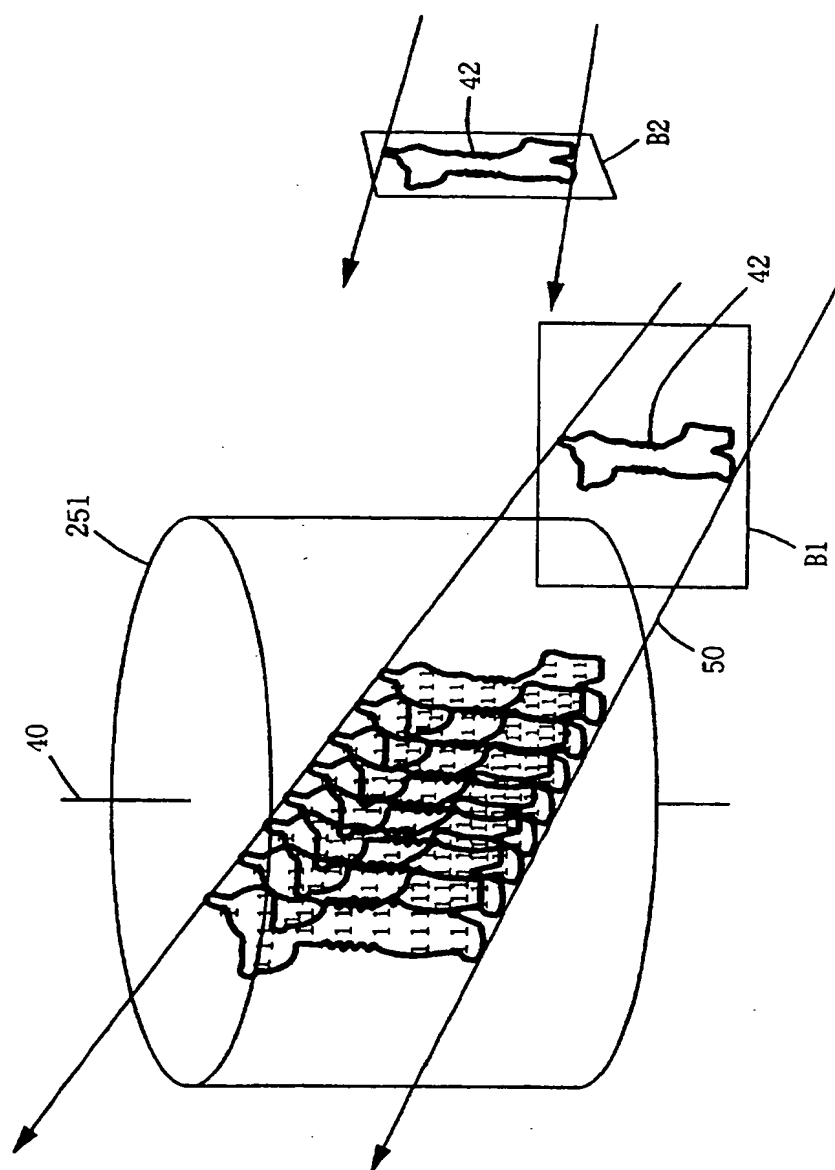


FIG. 38

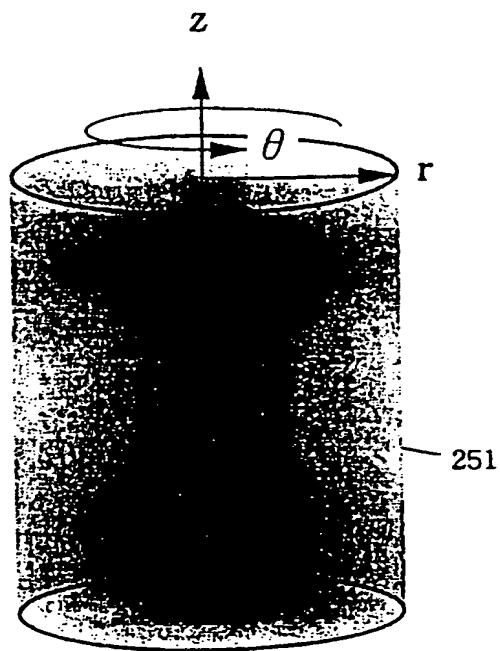


FIG. 39A

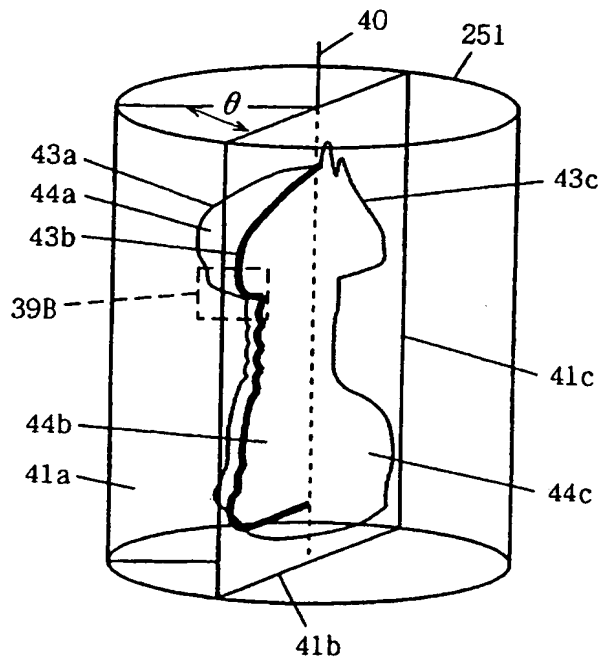


FIG. 39B

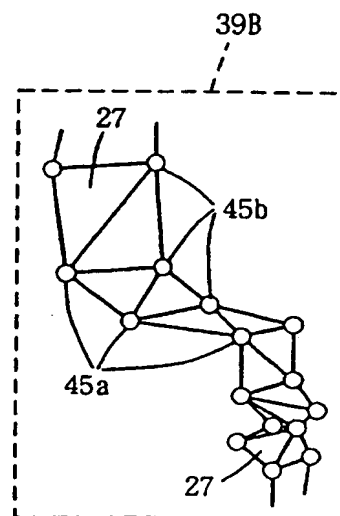


FIG. 40

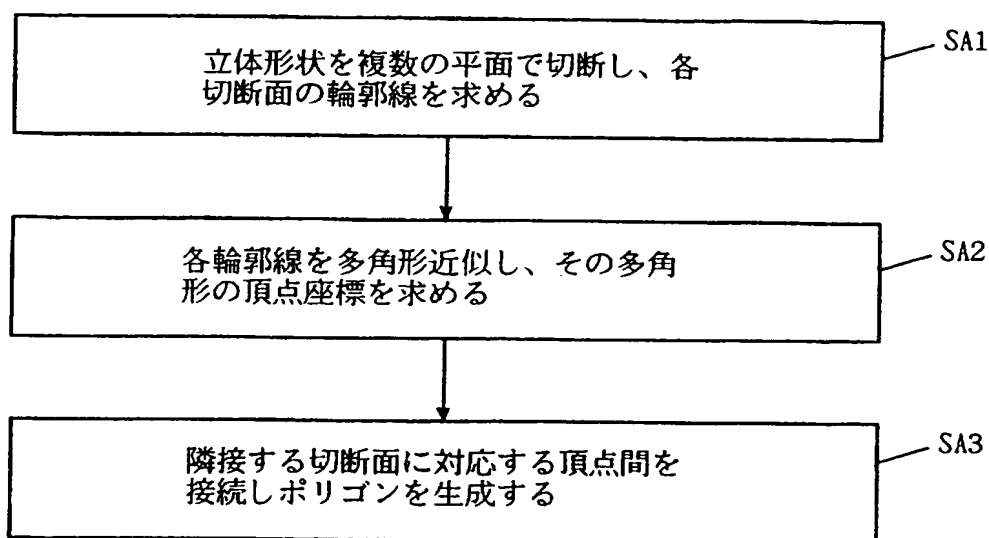


FIG. 41

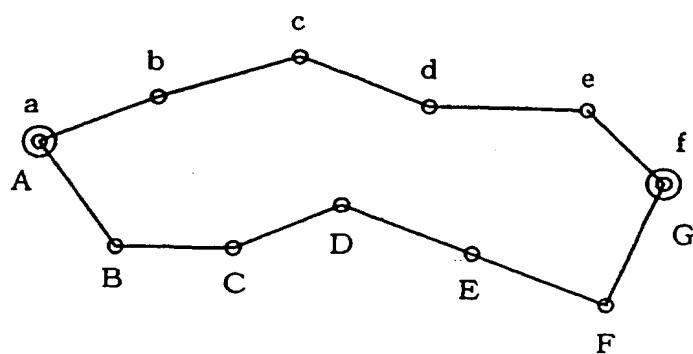


FIG. 42

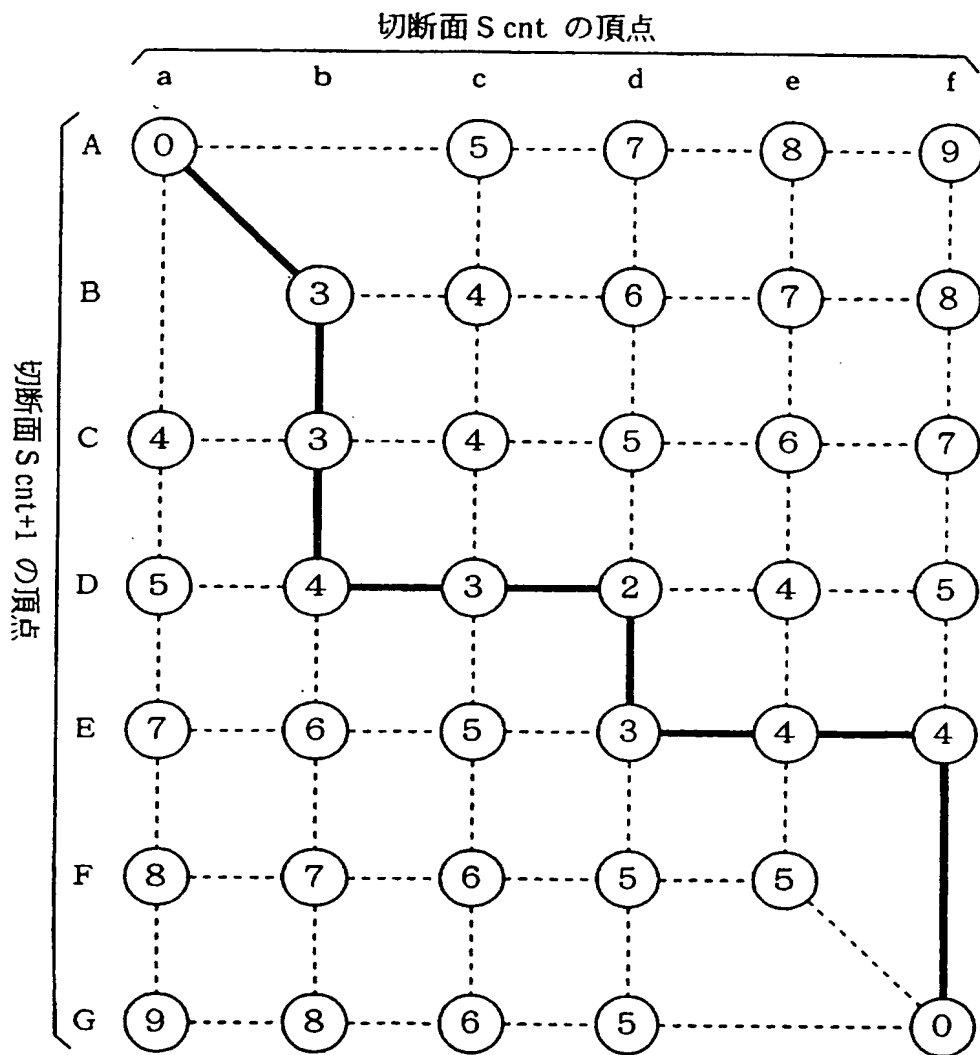


FIG. 43

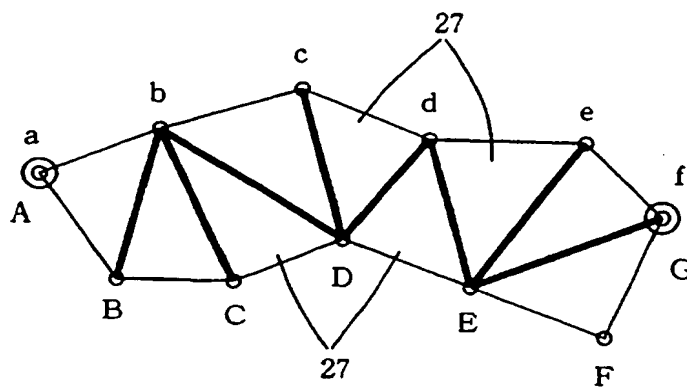


FIG. 44

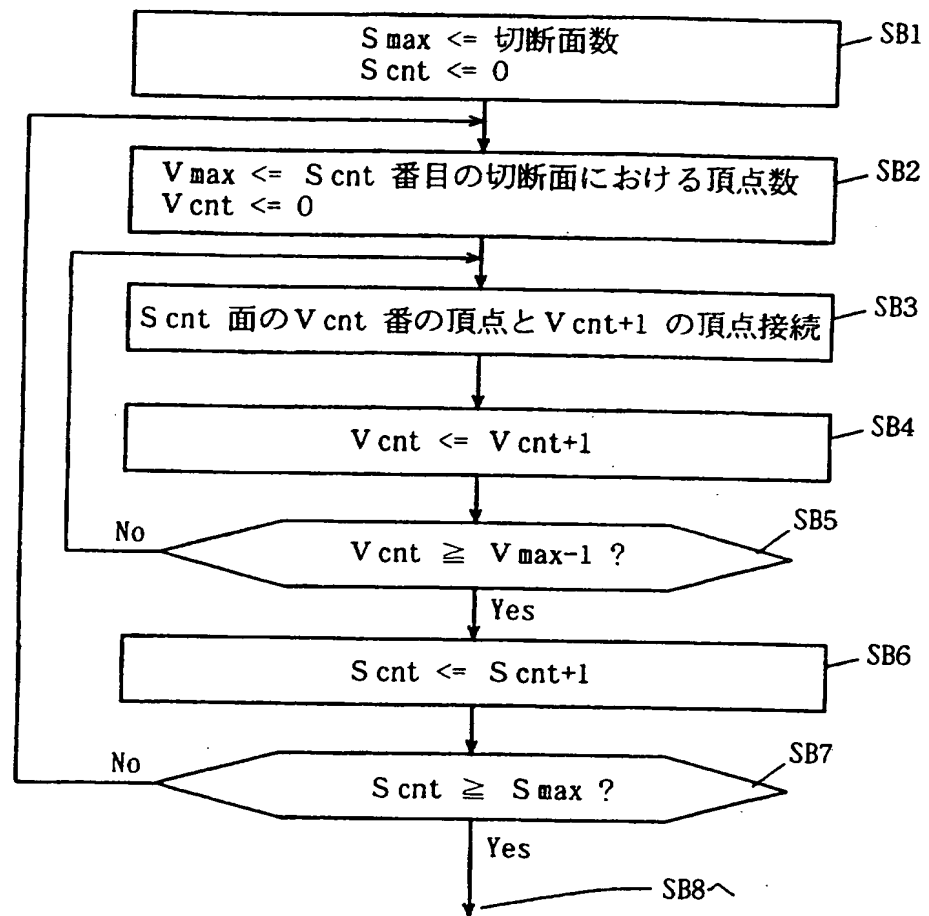


FIG. 45

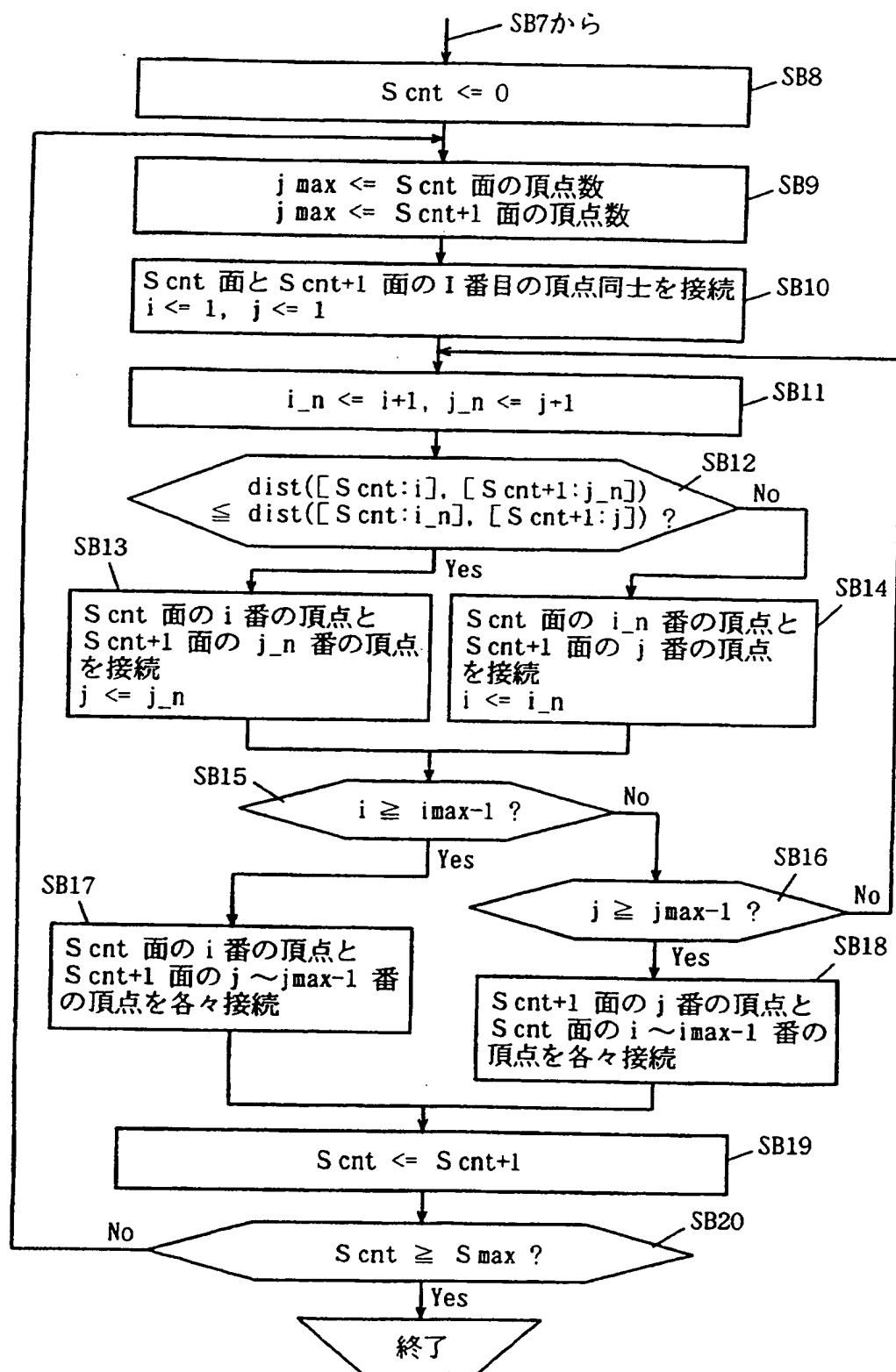


FIG. 46

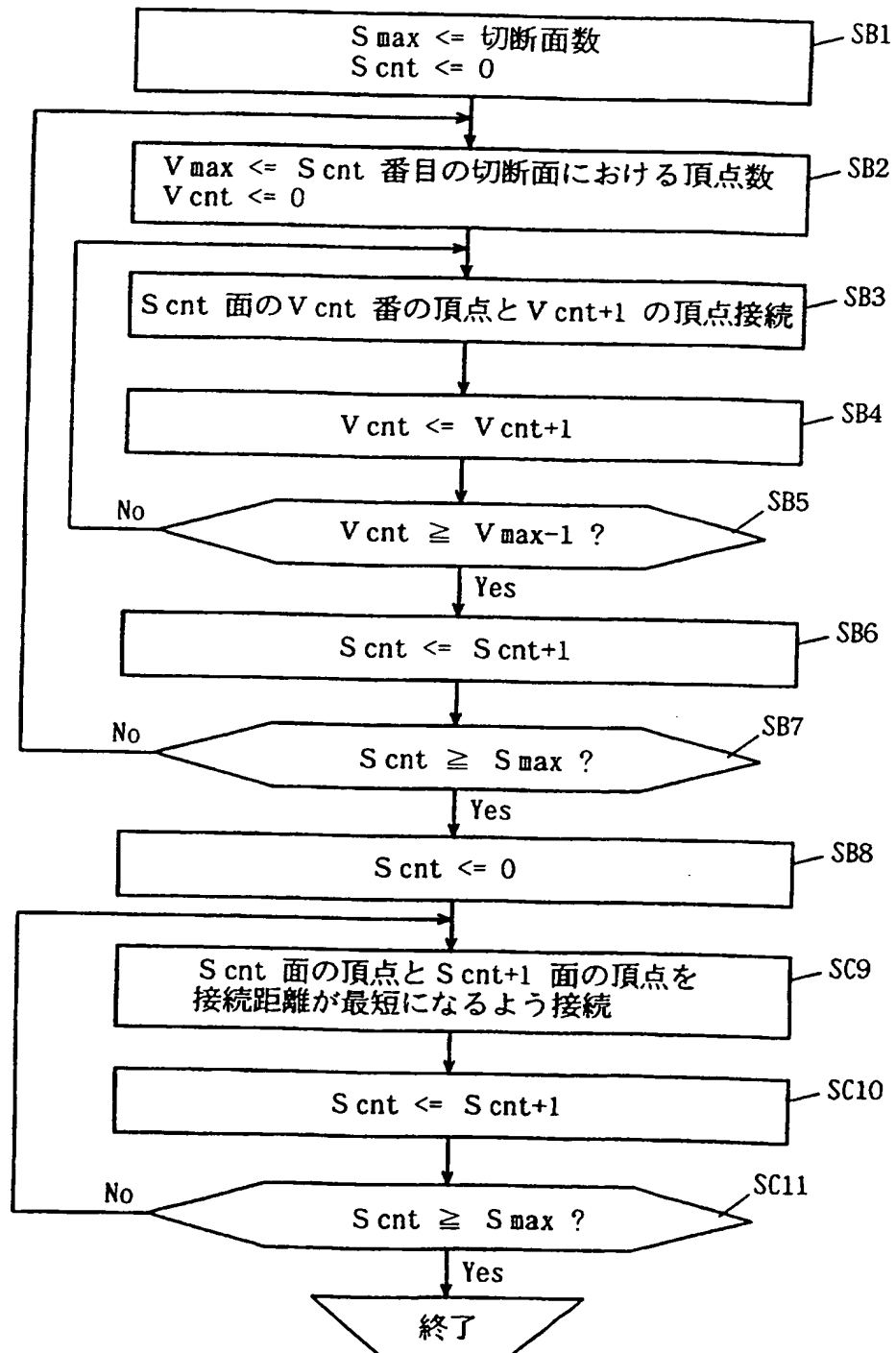
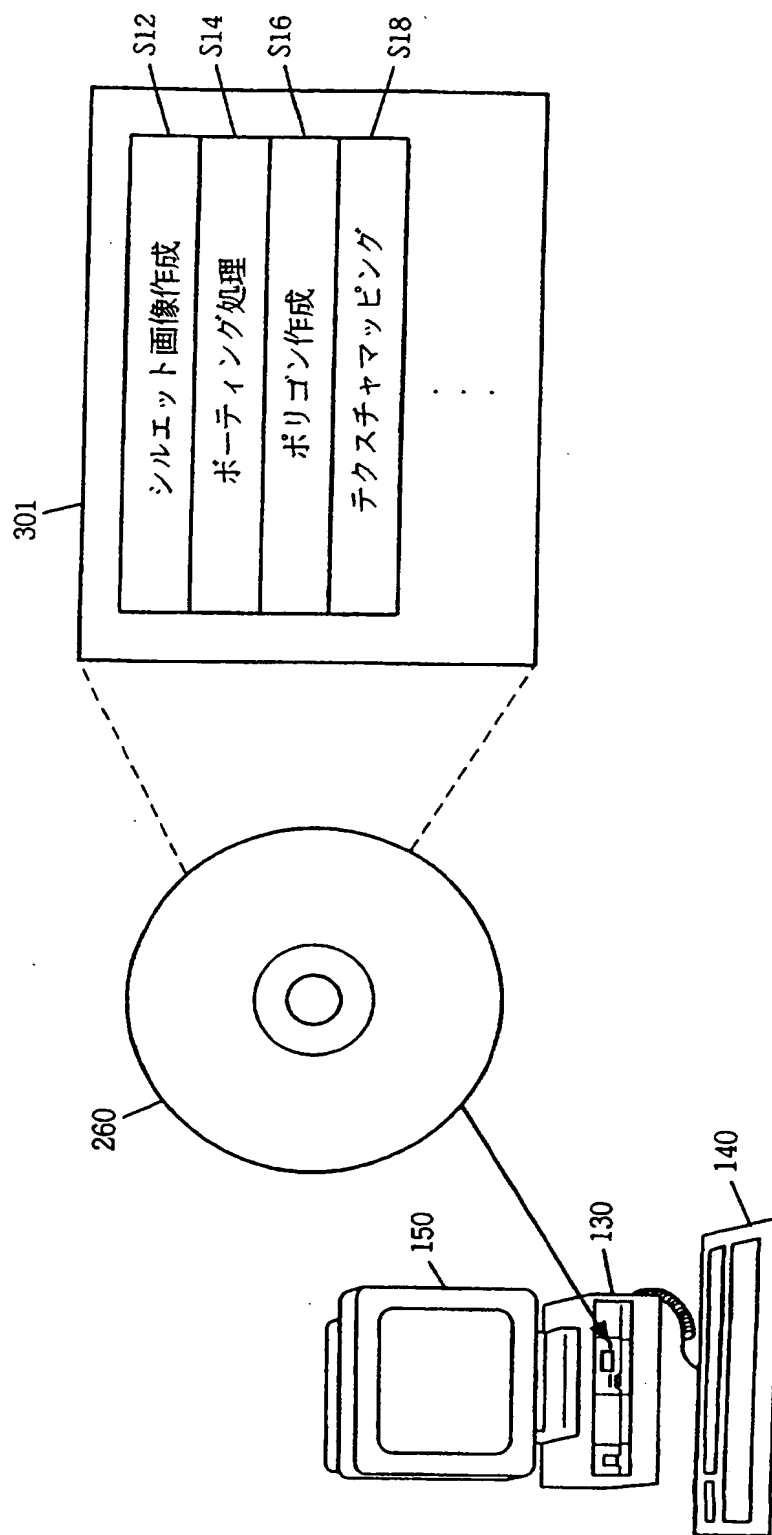


FIG. 47



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP97/02997

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

Int. Cl⁶ G06T15/00

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int. Cl⁶ G06T1/00-17/50

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1926 - 1996
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1971 - 1996
Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994 - 1997

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	JP, 6-258048, A (Toshiba Corp.), September 16, 1994 (16. 09. 94) (Family: none)	1 - 97
A	JP, 8-14858, A (Nippon Hoso Kyokai), January 19, 1996 (19. 01. 96) (Family: none)	1 - 66
A	JP, 8-147494, A (Matsushita Electric Industrial Co., Ltd.), June 7, 1996 (07. 06. 96) (Family: none)	1 - 66

☐ Further documents are listed in the continuation of Box C.☐ See patent family annex.

* Special categories of cited documents:

- "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- "E" earlier document but published on or after the international filing date
- "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

November 17, 1997 (17. 11. 97)

Date of mailing of the international search report

December 2, 1997 (02. 12. 97)

Name and mailing address of the ISA/

Japanese Patent Office

Facsimile No.

Authorized officer

Telephone No.

A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl⁶ G06T 15/00

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl⁶ G06T 1/00-17/50

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報 1926-1996年

日本国公開実用新案公報 1971-1996年

日本国登録実用新案公報 1994-1997年

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
A	J P, 6-258048, A (株式会社東芝) 16. 9月. 1994 (16. 09. 94) &ファミリーなし	1-97
A	J P, 8-14858, A (日本放送協会) 19. 1月. 1996 (19. 01. 96) &ファミリーなし	1-66
A	J P, 8-147494, A (松下電器産業株式会社) 7. 6月. 1996 (7. 06. 96) &ファミリーなし	1-66

☐ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー

「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの

「E」先行文献ではあるが、国際出願日以後に公表されたもの

「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)

「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献

「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

17. 11. 97

国際調査報告の発送日

02.12.97

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/J P)

郵便番号100

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

岡本 俊成

印

5H

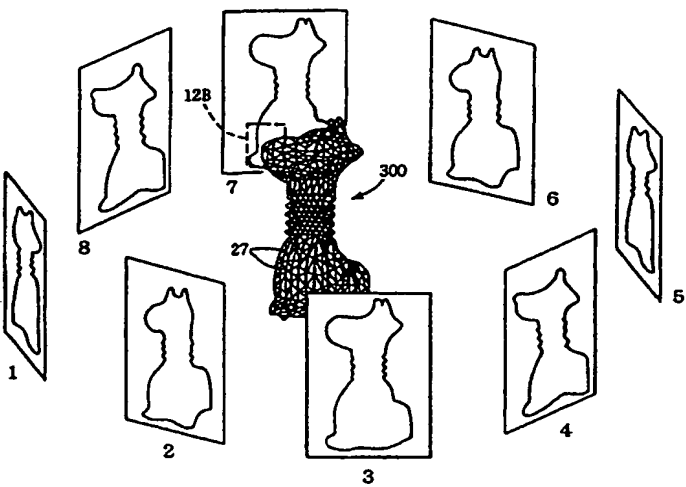
9178

電話番号 03-3581-1101 内線 3531

様式PCT/ISA/210 (第2ページ) (1992年7月)

THIS PAGE BLANK (USPTO)



(51) 国際特許分類 G06T 15/00	A1	(11) 国際公開番号 WO98/09253 (43) 国際公開日 1998年3月5日(05.03.98)
(21) 国際出願番号 PCT/JP97/02997 (22) 国際出願日 1997年8月28日(28.08.97) (30) 優先権データ 特願平8/248739 1996年8月29日(29.08.96) JP 特願平8/248946 1996年8月30日(30.08.96) JP 特願平8/248958 1996年8月30日(30.08.96) JP 特願平9/214104 1997年7月23日(23.07.97) JP 特願平9/217486 1997年8月12日(12.08.97) JP 特願平9/217550 1997年8月12日(12.08.97) JP (71) 出願人 (米国を除くすべての指定国について) 三洋電機株式会社(SANYO ELECTRIC CO., LTD.)(JP/JP) 〒570 大阪府守口市京阪本通2丁目5番5号 Osaka, (JP) (72) 発明者; および (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ) 松本幸則(MATSUMOTO, Yukinori)(JP/JP) 〒305 茨城県つくば市竹園2-16-12-25 Ibaraki, (JP) 寺崎 肇(TERASAKI, Hajime)(JP/JP) 〒305 茨城県つくば市二の宮4-13-1-2-108 Ibaraki, (JP) 杉本和英(SUGIMOTO, Kazuhide)(JP/JP) 〒305 茨城県つくば市竹園2-16-12-45 Ibaraki, (JP)		荒川 勉(ARAKAWA, Tsutomu)(JP/JP) 〒301 茨城県電ヶ崎市長山6-15-19 Ibaraki, (JP) (74) 代理人 弁理士 深見久郎, 外(FUKAMI, Hisao et al.) 〒530 大阪府大阪市北区南森町2丁目1番29号 住友銀行南森町ビル Osaka, (JP) (81) 指定国 CN, US. 添付公開書類 国際調査報告書
(54)Title: TEXTURE INFORMATION GIVING METHOD, OBJECT EXTRACTING METHOD, THREE-DIMENSIONAL MODEL GENERATING METHOD AND APPARATUS FOR THE SAME (54)発明の名称 テクスチャ情報付与方法、物体抽出方法、立体モデル作成方法、およびその装置 (57) Abstract This method is such that a three-dimensional model of an actual object is expressed by polygons in accordance with information about a plurality of images formed by imaging the actual object while the object is turned in steps of an arbitrary angle, and texture information is given to each polygon from information about the object image whose polygon has the largest projection area. In order to improve the color continuity between adjacent polygons, the object image information corresponding to the polygon concerned and to the polygon adjacent to it are so selected as to be the image information about object images which are picked up from directions close to each other in positions close to each other. Another method is such that an object image is divided into a plurality of regions, the differentials between the object image and the background image is obtained for each region, the average of the absolute values of the differentials is obtained for each region and regions whose averages of the absolute values of the differentials are larger than a threshold value are detected as object parts. Further, another method is such that only the background of an object is imaged, the object is imaged while it is turned to obtain a plurality of object images, a silhouette image is generated by a differential processing of the object images and the background image, a voting processing of a voxel space is carried out in accordance with the silhouette image, a polygon is generated in accordance with a three-dimensional form obtained by the voting processing, and a texture obtained from the object images is mapped on the polygon. 		

この方法は、現実の物体を任意の角度ごとに回転させて撮影された複数の物体画像情報に基づいて、3次元形状モデルをポリゴンにより表現し、各ポリゴンに対して当該ポリゴンが最も大きな投影面積を有する物体画像情報からテクスチャ情報を付与する。隣接するポリゴン間の色彩連続性を向上させるために、注目するポリゴンと隣接するポリゴンとに対応付けられる物体画像情報は、撮影位置および撮影方向が近接した物体画像情報となるように選択される。もう1つの方法は、物体画像を複数の領域に分割し、領域単位で物体画像と背景画像との差分を求め、領域単位で差分の絶対値の平均値を導出し、差分の絶対値の平均値がしきい値以上の領域を物体部分として検出する。さらにもう1つの方法は、対象物体の背景だけを撮影するとともに、対象物体を回転させながら撮影して複数の物体画像を得る。そして、物体画像と背景画像との間で差分処理を行なうことによってシルエット画像を生成し、そのシルエット画像をもとにボクセル空間にボーティング処理を行ない、ボーティング処理によって得られた立体形状をもとにポリゴンを生成し、物体画像から獲得したテクスチャをポリゴンにマップする。

PCTに基づいて公開される国際出願のパンフレット第一頁に記載されたPCT加盟国を特定するために使用されるコード (参考情報)

AL	アルバニア	ES	スペイン	LK	スリランカ	SE	スウェーデン
AM	アルメニア	FI	フィンランド	LR	リベリア	SG	シンガポール
AT	オーストリア	FR	フランス	LS	レソト	SI	スロヴェニア
AU	オーストラリア	GB	ガボン	LT	リトアニア	SK	スロヴァキア共和国
AZ	アゼルバイジャン	GE	グルジア	LU	ルクセンブルグ	SL	シエラレオネ
BA	ボスニア・ヘルツェゴビナ	GH	ガーナ	LV	ラトヴィア	SN	セネガル
BB	バルバドス	GM	ガンビア	MC	モナコ	SZ	スワジランド
BE	ベルギー	GN	ギニア	MD	モルドヴァ共和国	TD	チャード
BF	ブルキナ・ファソ	GW	ギニアビサウ	MG	マダガスカル	TG	トーゴ
BG	ブルガリア	GR	ギリシャ	MK	マケドニア旧ユーゴスラヴィア共和国	TJ	タジキスタン
BJ	ベナン	HU	ハンガリー	ML	マリ	TM	トルクメニスタン
BR	ブラジル	ID	インドネシア	MN	モンゴル	TR	トルコ
BY	ベラルーシ	IE	アイルランド	MR	モーリタニア	TT	トリニダード・トバゴ
CA	カナダ	IL	イスラエル	MW	マラウイ	UA	ウクライナ
CF	中央アフリカ共和国	IS	アイスランド	MX	メキシコ	UG	ウガンダ
CG	コンゴ	IT	イタリア	NE	ニジェール	US	米国
CH	スイス	JP	日本	NL	オランダ	UZ	ウズベキスタン
CI	コート・ジボアール	KE	ケニア	NO	ノルウェー	VN	ヴェトナム
CM	カメルーン	KZ	カザフスタン	NZ	ニュージーランド	YU	ユーゴスラビア
CN	中国	LI	リヒテンシュタイン	PL	ポーランド	ZW	ジンバブエ
CU	キューバ			PT	ポルトガル		
CZ	チェコ共和国			RO	ルーマニア		
DE	ドイツ			RU	ロシア連邦		
DK	デンマーク			SD	スーダン		
EE	エストニア						